取扱説明書

コンパクトコントローラM
通信仕様書

形式:PDA

富士電機システムズ株式会社

INP-TN512178d

はじめに

このたびは、コンパクトコントローラM(形式：ＰＤＡ)をお買い上げいただき、まことにありがとうございます。

・この取扱説明書をよくお読みいただき、十分に理解した上でコンパクトコントローラMとの通信設備の据え付け、運転をしてください。取扱いを誤ると事故や傷害を発生させる恐れがあります。
・このコンパクトコントローラMの通信仕様は、製品改良のため予告なく変更することがあります。
・無断でコンパクトコントローラMの通信仕様書を配布・コピーすることは、固く禁止致します。無断で配布・コピーしたことにより生じた事故については、一切責任を負いません。
・この取扱説明書は、実際にコンパクトコントローラMをお使いになる方が保管してください。
・お読みになった後は、お使いになる方がいつでも見られる所に必ず保管してください。
・この取扱説明書は、必ず最終需要家まで渡るようにしてください。
・本書の内容につきましては、正確さを期すために万全の注意を払っておりますが、本書中の誤記や情報の抜け、あるいは情報の使用に起因する結果、生じた間接損害を含むいかなる損害に対して、弊社は責任を負いかねますので、あらかじめご了承ください。

［注］　Windows は、Microsoft corporation の登録商標です。
［注］　Modbus は Schneider Electric 社の登録商標です。
［注］　サンディスク、コンパクトフラッシュはサンディスクコーポレーションの商標です。
［注］　VisualBasic は、Microsoft corporation の登録商標です。

製造者：富士電機計測機器株式会社

©富士電機システムズ株式会社 1999

お　願　い

・　本書の内容の一部、または全部を無断で転載することは禁止されています。
・　本書の内容に関しましては、将来予告なしに変更することがあります。
・　本書の中の分かりにくい箇所，記述の誤り，記載もれなどお気付きの点がございましたら、巻末のマニュアルコメント用紙に記入のうえ、担当営業員にお渡しください。

発	行	1999-04
改	版	2001-02
改	版	2003-12
改	版	2005-07
改	版	2005-10

安全上のご注意

ご使用の前にこの『安全上のご注意』をよくお読みの上、正しくご使用ください。

・ここに示した注意事項は、安全に関する重大な内容を記載していますので、必ず守ってください。安全事項のランクを「危険」,「注意」と区分してあります。

表示と意味は、次の通りになっています。

危険	取扱いを誤った場合に、危険な状況が起こりえて、死亡または重傷を受ける可能性が想定される場合。
注意	取扱いを誤った場合に、危険な状況が起こりえて、中程度の障害や軽傷を受ける可能性が想定される場合および物的損害のみの発生が想定される場合。

危険

- 本機器の故障や異常が重大な事故や他の機器への障害となる恐れがある場合には、外部に適切な非常停止回路・保護回路を設置して事故防止を図ってください。
- 機器破損防止および故障防止のため、定格にあった電源電圧を供給してください。
- 感電防止・誤作動防止および機器故障防止のため、すべての取付け・配線が終了するまで電源をオンしないでください。
- 本質安全防爆対応ではありませんので、可燃性・爆発性ガスの場所では使用しないでください。
- 本機器は絶対に分解したり加工・改造・修理は行わないでください。異常動作・感電・火災の危険性があります。
- 通電中は端子に触れないでください。感電・誤動作の恐れがあります。
- モジュール・ユニットの着脱は電源を OFF にして行ってください。感電・誤動作・故障の原因となります。
- 本機器を継続的かつ安全にご使用いただくために、定期的なメンテナンスをおすすめします。本機器の搭載部品には寿命があるものや、経年変化するものがあります。
- 本体上下部の通気口をふさがないでください。故障・異常動作・寿命の低下・火災の危険性があります。

⚠ 注意

- 製品が目的の仕様のものであることを確認してから使用してください。製品の破損・故障の原因になります。
- ごみ・電線くず・鉄粉など異物が機器内部に入らないよう施工してください。誤動作・故障の恐れがあります。
- 端子ネジおよび取付けネジは締めつけが確実に行われていることを定期的に確認してください。ゆるんだ状態での使用は、火災・誤動作の原因となります。
- 運転中の設定変更・強制出力・起動・停止などの操作は十分安全を確認して行ってください。操作ミスにより機械の破損や故障の恐れがあります。
- 運転中、端子台は付属の端子カバーを必ず取り付けた状態にしてください。感電・火災のおそれがあります。
- 本機器を使用する際には下記条件の場所を避けるよう注意してください。
  - 周囲温度が 0～50℃の範囲を超える場所（左右密着取付時は 0～40℃）
  - 周囲湿度が 45～90％ＲＨの範囲を超える場所
  - 結露が生じる場所
  - 腐食性ガス（特に硫化ガス、アンモニア等）や可燃性ガスのある場所
  - 本体に振動・衝撃が加わる場所
  - 水・油・薬品・蒸気・湯気のかかる場所
  - じんあい・塩分・鉄分の多い場所
  - 誘導障害が大きく・静電気・磁気・ノイズが発生しやすい場所
- 製品を廃棄するときは、産業廃棄物として取扱ってください
- 必ず接地を行ってください。接地しない場合、感電・誤動作の原因となります。
- 配線作業は資格のある専門家が行ってください。配線を誤ると、火災・故障・感電の原因となることがあります。

目　次

1.　概要 …… 1

1.1　はじめに …… 1
1.1.1　概要 …… 1
1.1.2　注意事項 …… 1

1.2　通信機能 …… 2
1.2.1　概要 …… 2
1.2.2　Ｍｏｄｂｕｓ通信機能 …… 3
1.2.3　Ｔ－ＬＩＮＫ通信機能 …… 3

2.　Ｍｏｄｂｕｓ …… 4

2.1　システム構成 …… 4
2.1.1　概要 …… 4

2.2　Ｍｏｄｂｕｓ通信仕様 …… 5
2.2.1　物理仕様 …… 5
2.2.2　配線の方法 …… 6
2.2.3　フレーム構成 …… 8
2.2.4　ＣＣ－Mの応答種類 …… 9

2.3　通信機能 …… 10
2.3.1　ＣＲＣ－１６ …… 10
2.3.2　ファンクションコード …… 11

2.4　使用例：ＣＣ－Mのコンスタントの読み込み／書き込み …… 25

2.5　サンプルプログラム …… 25

3.　Ｔ－ＬＩＮＫ(上位通信) …… 32

3.1　システム構成 …… 32
3.1.1　概要 …… 32
3.1.2　特徴 …… 34

3.2　上位通信の仕様 …… 35
3.2.1　物理仕様 …… 35
3.2.2　接続可能機種 …… 35
3.2.3　接続台数の求め方 …… 36
3.2.4　配線の方法 …… 37

3.3　通信機能 …… 38
3.3.1　I/O 伝送 …… 38
3.3.2　メッセージ伝送 …… 39

3.4　使用例 …… 41
3.4.1　CC-M とシーケンサー …… 41

4.　Ｔ－ＬＩＮＫ(下位通信) …… 45

4.1　システム構成 …… 45
4.1.1　概要 …… 45

4.2　下位通信の仕様 …… 47
4.2.1　物理仕様 …… 47
4.2.2　接続可能機種 …… 47
4.2.3　接続台数の求め方 …… 48
4.2.4　配線の方法 …… 48

5.　ファイル仕様……49
5.1　Modbus アドレス表の詳細……49
5.2　全ファイル仕様詳細……61
6.　付　録……93

1. 概要

1.1 はじめに

1.1.1 概要

本書は、コンパクトコントローラM(形式：ＰＤＡ)の通信機能について、記述したものです。コンパクトコントローラM(以下ＣＣ－Mと称す)の持つ、Ｍｏｄｂｕｓ通信機能とＴ－ＬＩＮＫ通信機能について説明していますが、ＣＣ－M，ＭＩＣＲＥＸ－Ｆ，その他Ｍｏｄｂｕｓ通信プロトコル対応機器等の個々の操作・取り扱いについては、各マニュアルを御参照ください。

1.1.2 注意事項

本書をお読みになる前に、下記の事項についてご注意ください。

(1) コンパクトコントローラM（ＰＤＡ）自身の操作・設定については、本体付属の取扱説明書などをご参照ください。

(2) 本書は、ＣＣ－Mが持つＭｏｄｂｕｓ通信機能およびＴ－ＬＩＮＫ通信機能を利用する上での接続方法，通信仕様について説明しています。

(3) Ｍｏｄｂｕｓ，Ｔ－ＬＩＮＫ各々の通信機能を利用する為に必要なＰＤＡ側の設定については、本書では説明していません。本体付属の取扱説明書をご参照ください。

＜関連資料＞

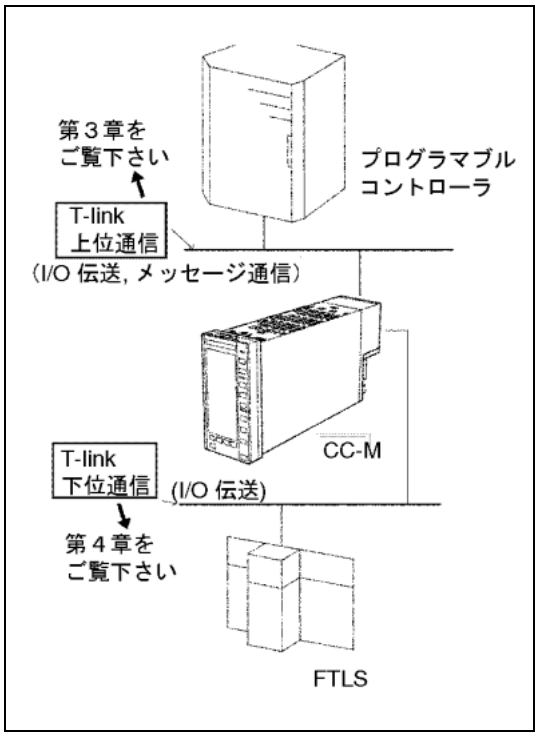
コンパクトコントローラM　本体取扱説明書　ＩＮＰ－ＴＮ２ＰＤＡ

1.2　通信機能

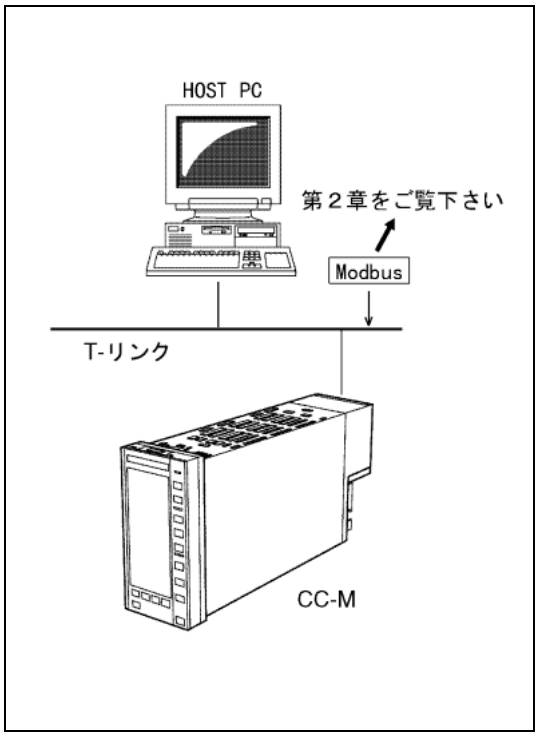
1.2.1　概要

コンパクトコントローラM(ＰＤＡ)の通信機能には、Ｍｏｄｂｕｓ通信機能、およびＴ－ＬＩＮＫ通信機能があります。本書は、後者２つの機能について説明しています。

＜Ｔ－ＬＩＮＫ通信システム＞



＜Ｍｏｄｂｕｓ通信システム＞



注） T-LINK 上位通信は形式ＰＤＡ３では使用できません。

注） T-LINK 下位通信は形式ＰＤＡ３では使用できません。

図 1-1　コンパクトコントローラMの通信機能

1.2.2　Ｍｏｄｂｕｓ通信機能

Ｍｏｄｂｕｓ通信機能は、一般に広く普及しているシリアル通信の一種類であり、比較的複雑なプロトコルを必要とはしないで、簡単にネットワークを構成することができます。コンパクトコントローラM(ＰＤＡ)のＭｏｄｂｕｓには上位通信と下位通信があり、本書では上位通信のみを説明しています。下位通信につきましては、本体付属の取扱説明書をご参照ください。

Ｍｏｄｂｕｓ通信機能を用いることにより、Ｍｏｄｂｕｓプロトコル対応の機器を組み合わせてシステムを構築することが可能となります。

1.2.3　Ｔ－ＬＩＮＫ通信機能

Ｔ－ＬＩＮＫ通信機能は、富士電機のＰＬＣ機器を利用する場合には、基本的な通信機能の一つです。コンパクトコントローラMは、このＴ－ＬＩＮＫ通信機能の上位通信および下位通信の両方を使用することにより、富士電機のシーケンサーや下位Ｉ／Ｏモジュール群を利用することができます。Ｔ－ＬＩＮＫの下位通信機能を利用することによって、Ｉ／Ｏ点数の拡張が可能となり、また、上位通信機能を利用することによってシーケンサーを含めた小規模システムを構成することが可能になります。

上位通信機能では、Ｉ／Ｏ伝送およびメッセージ伝送機能をサポートしています。また、下位通信機能では、Ｉ／Ｏ伝送のみをサポートしています。

⚠注意

Ｔ－ＬＩＮＫ通信機能の上位通信では、下記仕様にて設計されておりますので、ご理解の上使用ください。

1．ＣＣ－M本体のMV断線検知や、ＡＩチェック指定などによるＦＬＴ（フォルト）を検知した場合に、Ｔ－ＬＩＮＫ回線が重故障となります。
　この場合、ＦＬＴ解除後も、重故障状態を保持します。

2．上記の場合、縮退指定をしても、縮退機能は使用できません。

したがいまして、Ｔ－ＬＩＮＫ回線上重故障を発生させない為には、MV断線検知指定やＡＩチェック指定をＯＦＦし、外部シーケンスにて異常検出できるよう、ご配慮ください。

2. Ｍｏｄｂｕｓ

2.1 システム構成

2.1.1 概要

本章では、Ｍｏｄｂｕｓ通信機能について、説明しています。お手元のＣＣ－Mの形式コードに、ＲＳ４８５（上位）通信機能が付加されていない場合には、この章で説明している機能は使えません。また、ＣＣ－M本体側で設定することが必要な機能については記載しておりません。ＣＣ－M本体側の通信設定については、本体取扱説明書をご覧ください。

本章では主に、Ｍｏｄｂｕｓ通信機能の通信仕様、および通信方法、さらにＭｏｄｂｕｓ通信機能を用いるとＣＣ－Mで何が実現できるのか、という点について説明しています。

(1) コンパクトコントローラM（ＰＤＡ）のＭｏｄｂｕｓ

Ｍｏｄｂｕｓとは、一般に広く普及しているＲＳ４８５に準拠したシリアル通信であり、通信速度は１９．２ｋｂｐｓです。簡単な通信手順をもちいることにより、高い信頼性を持つネットワークシステムを手軽に構築することができます。

ＣＣ－Mに搭載しているＭｏｄｂｕｓ通信機能は、Ｍｏｄｂｕｓ準拠のＲＴＵ通信プロトコルを使用しています。そのため、標準Ｍｏｄｂｕｓ通信のファンクションコードに対して異なる部分があります。詳細はＭｏｄｂｕｓ通信仕様の章を参照してください。

(2) マスターとスレーブ

Ｍｏｄｂｕｓシステムは、マスター機器とスレーブ機器とから構成されます。マスター機器は、常時一台のみです。1 台のマスターにスレーブ機器（ＣＣ－M）を３１台接続することが可能です。マスター機器には、市販されている、パーソナルコンピュータを使用することが出来ます。パーソナルコンピュータ内蔵のＲＳ－２３２Ｃ通信ポートを持つ機器ならば、通信コンバータを介してスレーブ機器に接続することができます。

(3) Ｍｏｄｂｕｓの構成

Ｍｏｄｂｕｓ通信機能を利用したシステム構成は、図 2-1のようになります。最も簡易なシステム構成は、マスター機器１台に対してＣＣ－M（スレーブ機器）１台の構成です。下図では、１対Ｎ台のシステム構成になっています。

図 2-2には、Ｍｏｄｂｕｓ通信システムを構築するために必要な手配品を示しています。マスター機器（本例ではパーソナルコンピュータ）とＣＣ－M本体以外に、伝送ケーブル（形式：ＰＤＺＫ＊＊＊１）と、終端抵抗（形式：ＰＤＺＲ１００１）および、ＣＣ－M専用通信コンバータ（形式：ＰＤＺＴ１００１）が別途必要です。

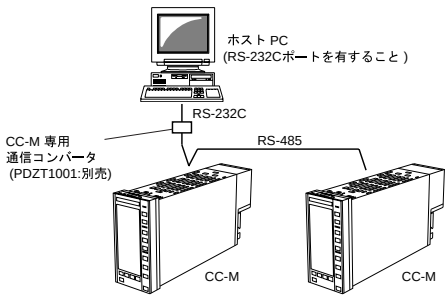


図 2-1 Modbus システム構成

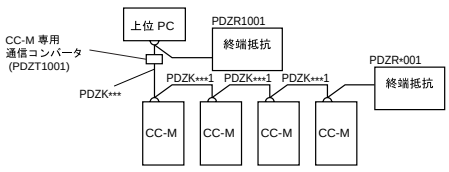


図 2-2 手配品

2.2 Ｍｏｄｂｕｓ通信仕様

2.2.1 物理仕様

Ｍｏｄｂｕｓ通信機能の仕様は、下記表のようになります。(上位通信)

通信形態	上位通信
通信プロトコル	Ｍｏｄｂｕｓ準拠
物理仕様	ＥＩＡ ＲＳ４８５
通信方式	２線式，半２重，調歩同期式
接続形態	マルチドロップ
通信速度	１９．２ｋｂｐｓ
通信距離	総延長距離、最大５００ｍ
接続台数	最大３１台
通信データ	バイナリ８ビット（RTU）固定
パリティ	ＯＤＤ，ＥＶＥＮ，なしから選択
ストップビット	１または２から選択
絶縁	内部回路と絶縁
誤り検出	ＣＲＣ－１６
データの時間間隔	２４ビットタイム以下のこと
通信ケーブル	ＰＤＺＫ＊＊＊１使用のこと（注１）

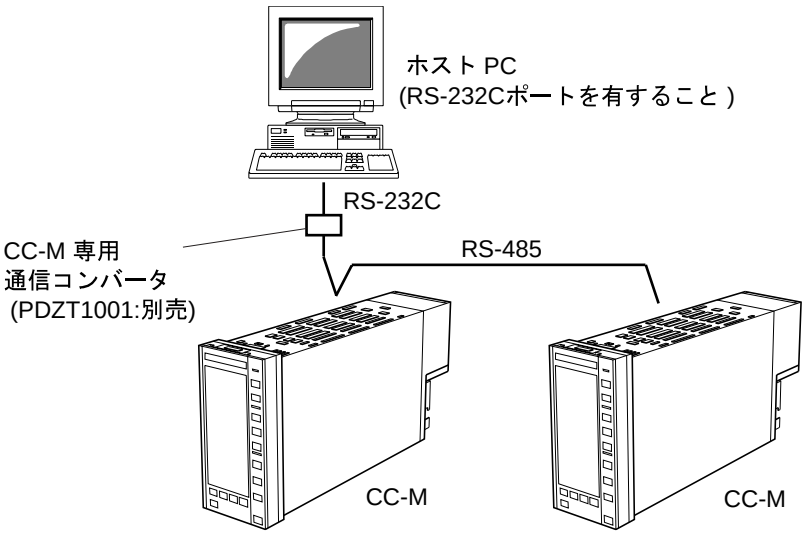
注1) ＊＊＊は、通信ケーブルの距離によって異なる番号が入ります。

2.2.2　配線の方法

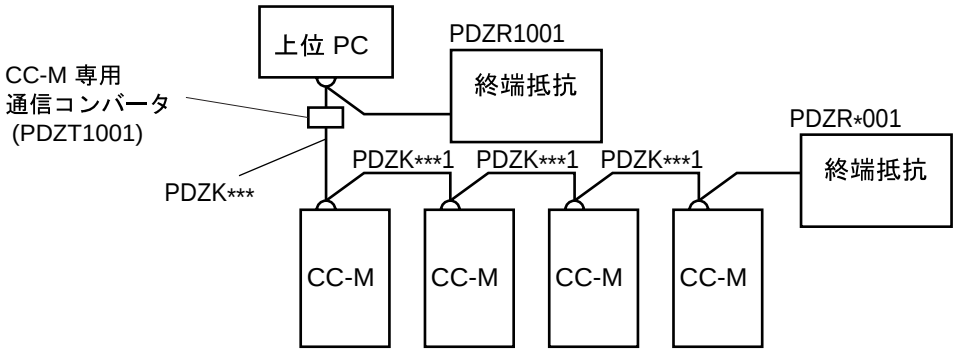
マスター機器とＣＣ－Mとの接続方法を説明しています。

図 2-3に全体構成図，図 2-4にＣＣ－M本体の端子部，図 2-5にＣＣ－M端子部の結線図，図 2-6に終端抵抗の接続図を示しています。

(1) システム構成



〈イメージ図〉



〈ブロック図〉

図 2-3　システム全体構成図

(2) ＣＣ－Ｍ端子配線

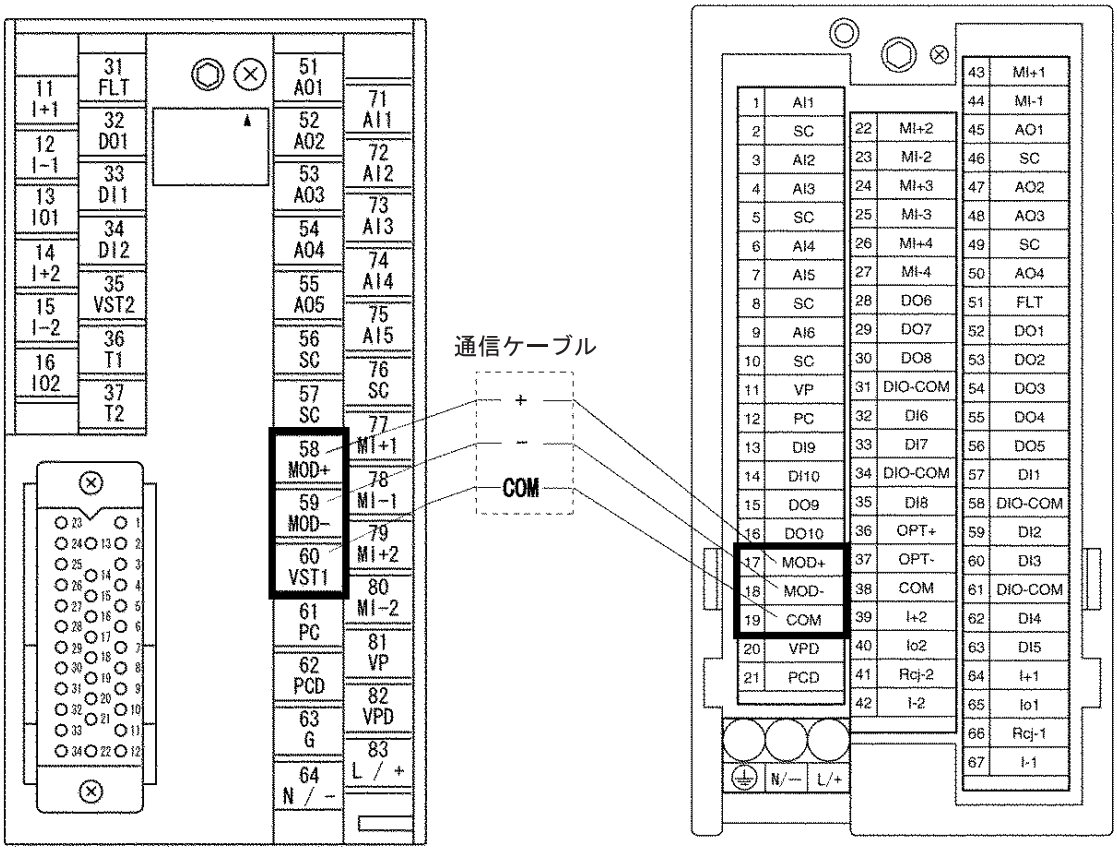
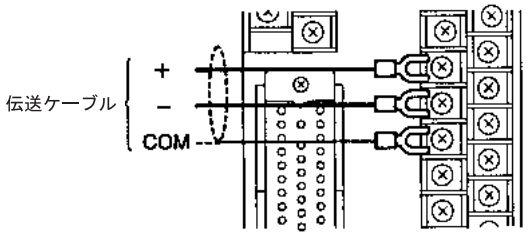


図 2-4　ＣＣ－Ｍ本体の端子図

■ねじ端子の場合
上位通信端子ＭＯＤ+(端子番号 58)，ＭＯＤ−(端子番号 59)，および上位通信ケーブルシールドＶＳＴ１(端子番号 60)に伝送ケーブルを接続します。



■差込端子の場合
上位通信端子ＭＯＤ+(端子番号 17)，ＭＯＤ−(端子番号 18)，および上位通信ケーブルシールドＣＯＭ(端子番号 19)に伝送ケーブルを接続します。

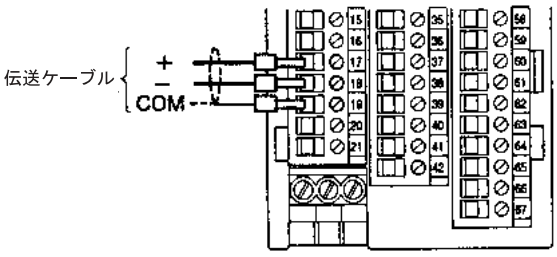


図 2-5　ＣＣ－Ｍ端子部の結線図

(3) 終端抵抗

表 2-1　終端抵抗の手配形式

名称	手配形式
終端抵抗　ネジ端子用	ＰＤＺＲ1001
終端抵抗　差込端子用	ＰＤＺＲ2001

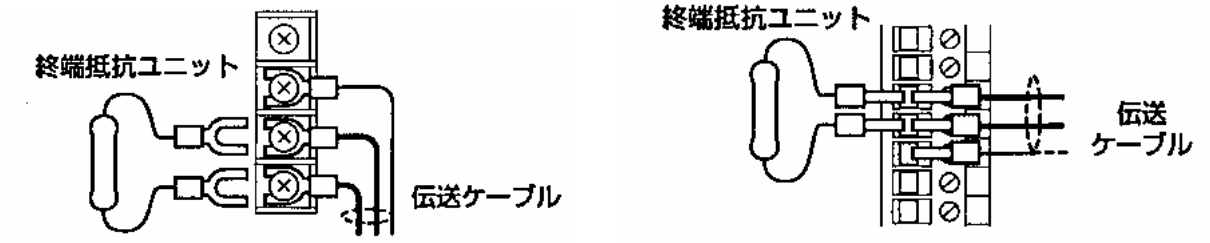


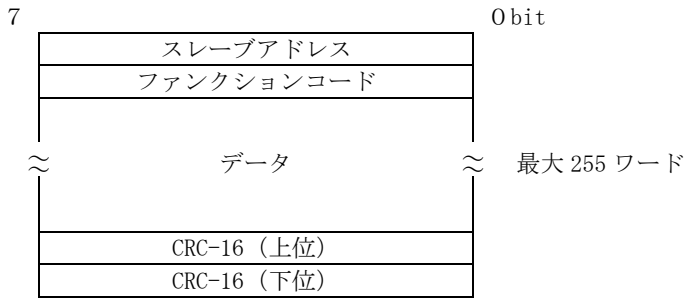
図 2-6　終端抵抗接続図

注1)　終端抵抗は、表 2-1で指定する形式をご使用ください。
注2)　終端抵抗は、通信ケーブルの両端に取り付けてください。

2.2.3　フレーム構成

基本フレームとサポートしているファンクションコード

(1) フレーム構成



サポートするファンクションコード

ファンクションコード (10 進数)	意味	備考
1	Ｎビット出力データ読み出し	アドレス領域用：00001 から 01728
2	Ｎビット入力データ読み出し	アドレス領域用：10001 から 10800
3	Ｎワード出力データ読み出し	アドレス領域用：40001 から 40808
4	Ｎワード入力データ読み出し	アドレス領域用：30001 から 30067
5	１ビット出力データ書き込み	アドレス領域用：00001 から 01728
6	１ワード出力データ書き込み	アドレス領域用：40001 から 40808
１５	Ｎビット出力データ書き込み	アドレス領域用：00001 から 01728
１６	Ｎワード出力データ書き込み	アドレス領域用：40001 から 40808
１７	ファイル送信コマンド書き込み	ファイルアクセス処理用
１８	ファイル送信読み出し	

2.2.4　ＣＣ－Ｍの応答種類

(1) 概要

ＣＣ－Ｍは、マスター機器からの通信コマンドを受信すると受信バッファに取り込みます。取り込んだ通信コマンドは、エラーチェックの処理が行われます。この結果が正常の場合、通信コマンドの内容を実行して、正常時の通信コマンドをマスター機器に返します。

しかし、エラーチェックの結果が異常の場合、通信コマンドの内容は実行せず、異常時の通信コマンドをマスター機器に返します。

(2) 正常時の応答

マスター機器からの通信コマンドがエラーチェックの結果、正常であった場合には、各々のファンクションコードに対応した通信コマンドを、マスター機器に送信します。マスター機器に応答する通信コマンドの内容は、マスター機器からの通信コマンドによって異なります。

(3) 異常時の応答

マスター機器からの通信コマンドがエラーチェックの結果、異常（論理的な不具合）であった場合には、図 2-7 のフレームに示すような通信コマンドを、マスター機器に送信します。

応答メッセージは、ＣＣ－Ｍのステーション番号，ファンクションコード，エラーコード，エラーチェックから構成されています。ただし、ファンクションコードについては、ＭＳＢに“１”が立ちます。

7　　0bit

ＣＣ－Ｍのステーション番号	
１	ファンクションコード
エラーコード（表 2-2一覧参照）	
エラーチェック（ＣＲＣ－１６）	

図 2-7　異常時の通信フレーム

表 2-2　エラーコード一覧表

エラーコード	内容
０２	データの読み出し、書き込みアドレスの不良（範囲外）
０３	データの読み出し、書き込みデータ数の不良（範囲外）

(4) 無応答

ＣＣ－Ｍが次の事項に該当する場合には、応答はありません。

① ボーレート，パリティ，ストップビット等の通信パラメータが異なっている時

② ステーション番号が設定値と一致しない時

③ 外部ノイズ等により、マスター機器からの通信コマンドがＣＣ－Ｍに正しく送信されていない時

ＣＣ－Ｍからの応答は、通常０．２秒程度で送信されてきます。もし、この時間内にＣＣ－Ｍからの通信コマンドが返ってこない場合には、再度マスター機器から通信コマンドを送信(リトライ)するようにしてください。

2.3　通信機能

2.3.1　ＣＲＣ－１６

ＣＲＣ－１６の計算方法を説明します。

(1)　ＣＲＣ演算のフローチャートとその演算例

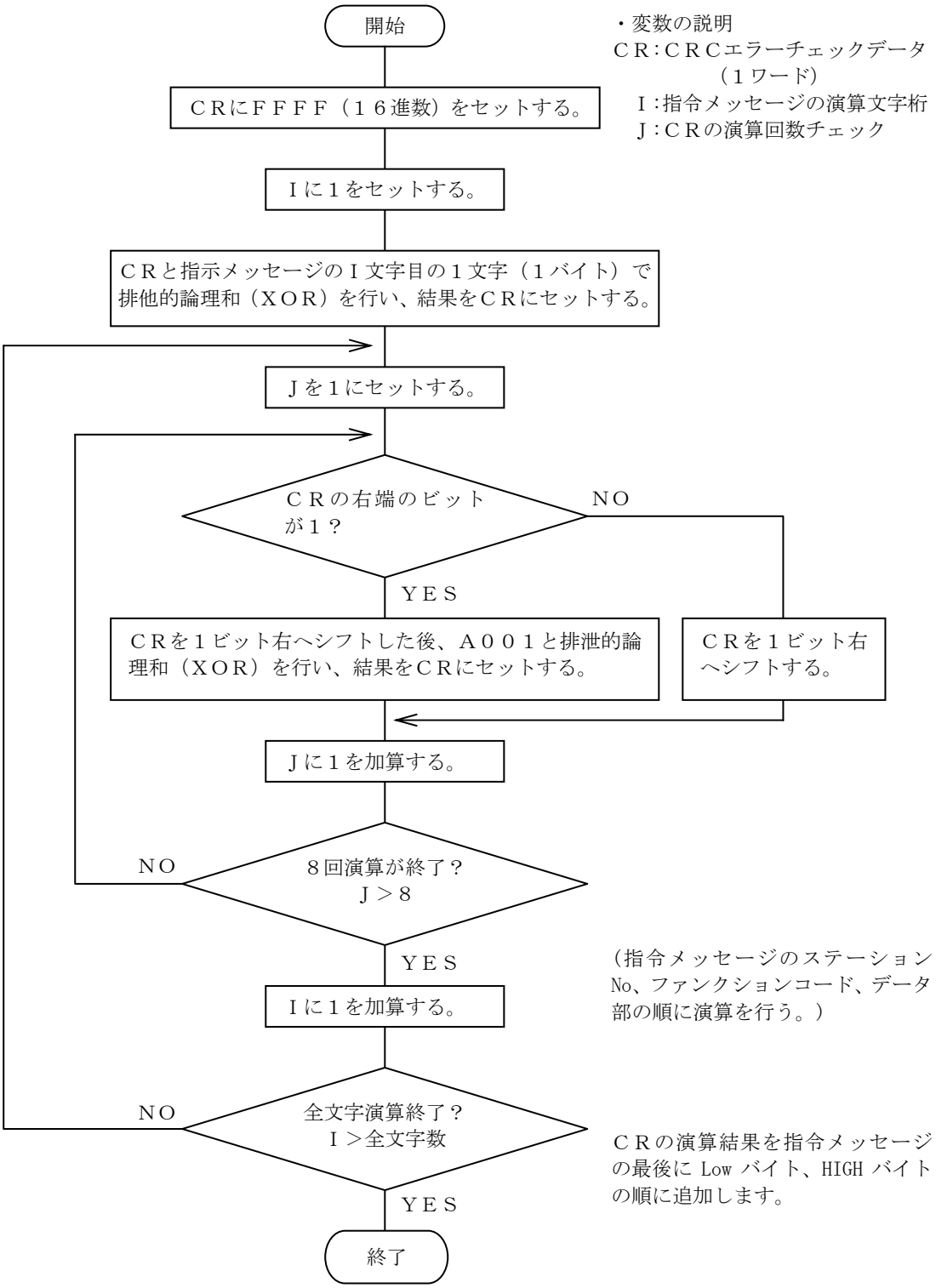


図 2-8　ＣＲＣ演算の流れ図

2.3.2　ファンクションコード

ここでは、ＣＣ－Mがサポートしているファンクションコードについて、詳細な説明をします。

2.3.2.1　Ｍｏｄｂｕｓファンクションコード

一般的なＭｏｄｂｕｓプロトコルのファンクションコードの中で、下記表の８種類をサポートしています。

表 2-3　ＣＣ－Mでサポートするファンクションコード（ファイル転送除く）

ファンクションコード(10 進法)	意味	１ビットの最大データ数	コマンドメッセージの内容	応答メッセージの内容
１	出力データ読み出し	２０００ビット	下表参照	下表参照
２	入力データ読み出し	２０００ビット		
３	出力データ読み出し	１２５ワード		
４	入力データ読み出し	１２５ワード		
５	出力データ書き込み	１ビット		
６	出力データ書き込み	１ワード		
１５	出力データ書き込み	１９６８ビット		
１６	出力データ書き込み	１２３ワード		

ﾌｧﾝｸｼｮﾝｺｰﾄﾞ (10 進法)	ｺﾏﾝﾄﾞﾒｯｾｰｼﾞの内容(ﾊﾞｲﾄ)							応答ﾒｯｾｰｼﾞの内容(ﾊﾞｲﾄ)					
	ｽﾃｰｼｮﾝ No.	ﾌｧﾝｸｼｮﾝｺｰﾄﾞ	ﾃﾞｰﾀ				CRC	ｽﾃｰｼｮﾝ No.	ﾌｧﾝｸｼｮﾝｺｰﾄﾞ	ﾃﾞｰﾀ			CRC
1	(1)	(1)	開始ｱﾄﾞﾚｽ (2)	数量(2)			(2)	(1)	(1)	ﾃﾞｰﾀのﾊﾞｲﾄ (1)	ﾋﾞｯﾄﾃﾞｰﾀ 1 から 2000 ﾋﾞｯﾄ		(2)
2	(1)	(1)	開始ｱﾄﾞﾚｽ (2)	数量(2)			(2)	(1)	(1)	ﾃﾞｰﾀのﾊﾞｲﾄ (1)	ﾋﾞｯﾄﾃﾞｰﾀ 1 から 2000 ﾋﾞｯﾄ		(2)
3	(1)	(1)	開始ｱﾄﾞﾚｽ (2)	数量(2)			(2)	(1)	(1)	ﾃﾞｰﾀのﾊﾞｲﾄ (1)	ﾜｰﾄﾞﾃﾞｰﾀ 1 から 125 ﾜｰﾄﾞ		(2)
4	(1)	(1)	開始ｱﾄﾞﾚｽ (2)	数量(2)			(2)	(1)	(1)	ﾃﾞｰﾀのﾊﾞｲﾄ (1)	ﾜｰﾄﾞﾃﾞｰﾀ 1 から 125 ﾜｰﾄﾞ		(2)
5	(1)	(1)	指定ｱﾄﾞﾚｽ (2)	指定状態(1) ﾋﾞｯﾄ ON :FF(16 進法) ﾋﾞｯﾄ OFF :00(16 進法)	固定値(1) 00 (16 進法)		(2)	(1)	(1)	指定ｱﾄﾞﾚｽ (2)	指定状態(1) ﾋﾞｯﾄ ON :FF(16 進法) ﾋﾞｯﾄ OFF :00(16 進法)	固定値(1) 00 (16 進法)	(2)
6	(1)	(1)	指定ｱﾄﾞﾚｽ (2)	書き込みﾃﾞｰﾀ(2)			(2)	(1)	(1)	指定ｱﾄﾞﾚｽ (2)	書き込みﾃﾞｰﾀ (2)		(2)
15	(1)	(1)	開始ｱﾄﾞﾚｽ (2)	数量(2)	ﾃﾞｰﾀのﾊﾞｲﾄ(1)	書き込みﾃﾞｰﾀ 1 から 1968 ﾋﾞｯﾄ	(2)	(1)	(1)	開始ｱﾄﾞﾚｽ (2)			(2)
16	(1)	(1)	開始ｱﾄﾞﾚｽ (2)	数量(2)	ﾃﾞｰﾀのﾊﾞｲﾄ(1)	書き込みﾃﾞｰﾀ (1 から 123)	(2)	(1)	(1)	開始ｱﾄﾞﾚｽ (2)			(2)

(1) 出力ビットの情報読み出し

ファンクションコード(10 進)	1 メッセージで読み出せる最大ビット数	出力ビット情報データ領域
０１	２０００ビット	００００１H～０１７２８H

① メッセージの構成

指令メッセージの構成（バイト）

ステーション No		
ファンクションコード：０１H		
読み出し開始番号	上位	
	下位	
読み出しビット数	上位	} 0～2000
	下位	
ＣＲＣデータ	上位	
	下位	

標準応答メッセージの構成（バイト）

ステーション No		
ファンクションコード：０１H		
読み出しバイト数		} $\left(\frac{N+7}{8}\right)$ の整数部
最初の８ビットの状態		
次の８ビットの状態		N:読み出しビット数
～	～	
最後の８ビットの状態		
ＣＲＣデータ	上位	
	下位	

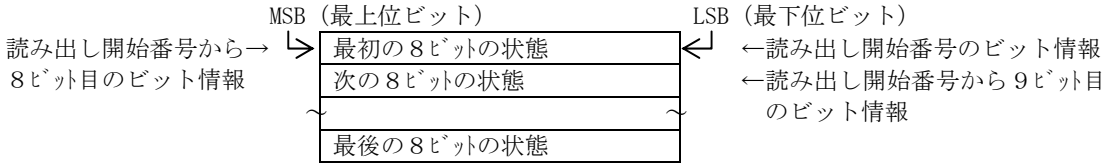
不正応答メッセージの構成（バイト）

ステーション No	
ファンクションコード：８１H＋８０H	
エラーコード：０２Hまたは０３H	
ＣＲＣデータ	上位
	下位

エラーコード

０２H	アドレス不正
０３H	ビット長さ不正

・読み出しビットデータの並び



② 機能説明

読み出し開始番号から読み出しビット数連続したビット情報を読み出します。スレーブは、読み出しビットデータを８ビット単位で順番に並べて送信します。読み出しビットデータ数が８の倍数でない場合は、最後の８ビットの状態の関係の無いビット（ＭＳＢ側）は全て“０”になります。

③ メッセージ伝送例

ステーション No.1 スレーブから、ループ 1 の二次“SCC-M-REQ”及び“R-REQ”ビットの内容を読み出したときの一例を以下に示します。

ループ 1-二次“SCC-M-REQ”ビットアドレス：00031　読み出しデータ：02H

ループ 1-二次“R-REQ”ビットアドレス：00032

指令メッセージの構成例（バイト）

ステーション No.		０１H
ファンクションコード		０１H
読み出し開始番号	上位	００H
	下位	１ＥH
読み出しビット数	上位	００H
	下位	０２H
ＣＲＣデータ	上位	ＤＤH
	下位	ＣＤH

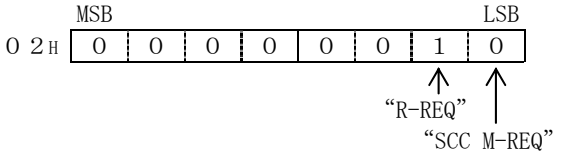
} 開始番号：００３１－１

応答メッセージの構成例（バイト）

ステーション No.		０１H
ファンクションコード		０１H
読み出しバイト数		０１H
８ビットの状態		０２H
ＣＲＣデータ	上位	Ｄ０H
	下位	４９H

・読み出しデータの意味

読み出しの８ビットの状態



(2) 入力ビット情報

ファンクションコード(10 進)	1 メッセージで読み出せる最大ビット数	出力ビット情報データ領域
０２	２０００ビット	１０００１H～１０８００H

① メッセージの構成

指令メッセージの構成（バイト）

ステーション No	
ファンクションコード：０２H	
読み出し開始アドレス（相対）	上位
	下位
読み出しビット数	上位
	下位
ＣＲＣデータ	上位
	下位

} 1～2000

標準応答メッセージの構成（バイト）

ステーション No	
ファンクションコード：０２H	
読み出しバイト数	
最初の８ビットの状態	
次の８ビットの状態	
～	～
最後の８ビットの状態	
ＣＲＣデータ	上位
	下位

} $\left(\frac{N+7}{8}\right)$ の整数部

N:読み出しビット数

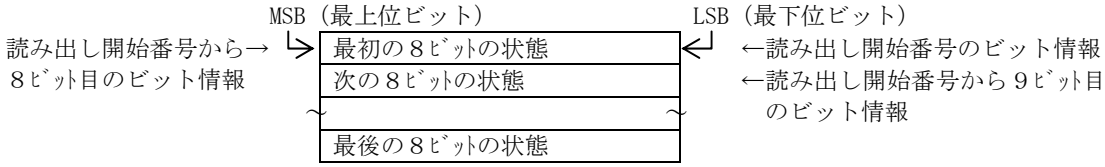
不正応答メッセージの構成（バイト）

ステーション No	
ファンクションコード：８０H＋８２H	
エラーコード：０２Hまたは０３H	
ＣＲＣデータ	上位
	下位

エラーコード

０２H	アドレス不正
０３H	ビット長さ不正

・読み出しビットデータの並び



② 機能説明

読み出し開始番号から読み出しビット数連続したビット情報を読み出します。スレーブは、読み出しビットデータを８ビット単位で順番に並べて送信します。読み出しビットデータ数が８の倍数でない場合は、最後の８ビットの状態の関係の無いビット（ＭＳＢ側）は全て“０”になります。

(3) 出力ワード情報読み出し

ファンクションコード(10 進)	1 メッセージで読み出せる最大ワード数	出力ワード情報データ領域
０３	１２５Hワード	４０００１H～４０８０８H

① メッセージの構成

指令メッセージの構成（バイト）

ステーション No.		
ファンクションコード：０３H		
読み出し開始アドレス	上位	
	下位	
読み出しワード数	上位	} 1～125
	下位	
ＣＲＣデータ	上位	
	下位	

応答メッセージの構成（バイト）

ステーション No.		
ファンクションコード：０３H		
読み出しバイト数		} 読み出しワード数×2
最初のワード データ内容	上位	
	下位	
次のワード データ内容	上位	
	下位	
～	～	
最後のワード データ内容	上位	
	下位	
ＣＲＣデータ	上位	
	下位	

不正応答メッセージの構成（バイト）

ステーション No	
ファンクションコード：８０H＋８３H	
エラーコード：０２Hまたは０３H	
ＣＲＣデータ	上位
	下位

エラーコード

０２H	アドレス不正
０３H	ワード数不正

・読み出しワードデータの並び

MSB	LBS
最初のワードデータ内容の上位バイト	
最初のワードデータ内容の下位バイト	
次のワードデータ内容の上位バイト	
次のワードデータ内容の下位バイト	
～	～
最後のワードデータ内容の上位バイト	
最後のワードデータ内容の下位バイト	

② 機能説明

読み出し開始番号から読み出しワード数連続したワード情報を読み出します。スレーブは、読み出しワードデータを上位バイト、下位バイトの順に送信します。

③ メッセージ伝送例

ステーション No.2 スレーブからループ 1 の定数値(CON1 及び CON2)を読み出した一例を以下に示します。
ループ 1 アドレスの定数値(CON1)：40001

指令メッセージの構成例（バイト）

ステーション No.		０２H
ファンクションコード		０３H
読み出し開始番号	上位	００H
	下位	００H
読み出しワード数	上位	００H
	下位	０２H
ＣＲＣデータ	上位	Ｃ４H
	下位	３８H

} 開始番号－０００１－１

応答メッセージの構成例（バイト）

ステーション No.		０２H
ファンクションコード		０３H
読み出しバイト数		０４H
最初のワード データの内容	上位	００H
	下位	００H
次のワード データの内容	上位	０３H
	下位	Ｅ８H
ＣＲＣデータ	上位	Ｃ９H
	下位	８DH

・読み出しデータの意味

ＣＯＮ１のＬＯＯＰ１（最初のワードデータ内容）　　００　００H ＝　　０．００％

ＣＯＮ２のＬＯＯＰ１（最初のワードデータ内容）　　０３　Ｅ８H ＝　１００．００％

(4) 入力ワード情報読み出し

ファンクションコード(10 進)	1 メッセージで読み出せる最大ワード数	出力ワード情報データ領域
０４	１２５ワード	３０００１～３００６７

① メッセージの構成

指令メッセージの構成（バイト）

ステーション No.		
ファンクションコード：０４$_H$		
読み出し開始アドレス	上位	
	下位	
読み出しワード数	上位	} 1～125
	下位	
ＣＲＣデータ	上位	
	下位	

応答メッセージの構成（バイト）

ステーション No.		
ファンクションコード：０４$_H$		
読み出しバイト数		} 読み出しワード数×2
最初のワード データ内容	上位	
	下位	
次のワード データ内容	上位	
	下位	
～	～	
最後のワード データ内容	上位	
	下位	
ＣＲＣデータ	上位	
	下位	

不正応答メッセージの構成（バイト）

ステーション No	
ファンクションコード：８０$_H$＋８４$_H$	
エラーコード：０２$_H$または０３$_H$	
ＣＲＣデータ	上位
	下位

エラーコード

０２$_H$	アドレス不正
０３$_H$	ワード数不正

・読み出しワードデータの並び

MSB	LBS
最初のワードデータ内容の上位バイト	
最初のワードデータ内容の下位バイト	
次のワードデータ内容の上位バイト	
次のワードデータ内容の下位バイト	
～	～
最後のワードデータ内容の上位バイト	
最後のワードデータ内容の下位バイト	

② 機能説明

読み出し開始番号から読み出しワード数連続したワード情報を読み出します。スレーブは、読み出しワードデータを上位バイト、下位バイトの順に送信します。

(5) 出力ビット情報書き込み　１ビット

ファンクションコード(10 進)	1 メッセージで書き込める最大ビット数	出力ビット情報データ領域
０５	１ビット	００００１～０１７２８H

① メッセージの構成

指令メッセージの構成（バイト）

ステーション No.	
ファンクションコード: ０５H	
書き込み指定番号	上位
	下位
書き込み指定状態	上位
	下位
ＣＲＣデータ	上位
	下位

０００００H：ＯＦＦ
ＦＦ００H：ＯＮ

標準応答メッセージの構成（バイト）

ステーション No.	
ファンクションコード: ０５H	
書き込み指定番号	上位
	下位
書き込み指定状態	上位
	下位
ＣＲＣデータ	上位
	下位

不正応答メッセージの構成（バイト）

ステーション No	
ファンクションコード：８０H＋８５H	
エラーコード：０２H	
ＣＲＣデータ	上位
	下位

エラーコード

０２H	アドレス不正

② 機能説明

書き込み指定番号のビットに“0”か“1”の情報を書き込みます。“0”を書き込む時は“００００H”、“1”を書き込む時は“ＦＦ００H”のデータを送信します。

(6) 出力ワード情報書き込み　１ワード

ファンクションコード(10 進)	1 メッセージで書き込める最大ワード数	出力ワード情報データ領域
０６	１ワード	４００１～４２６１H

① メッセージの構成

指令メッセージの構成（バイト）

ステーション No.	
ファンクションコード: ０６H	
書き込み指定アドレス	上位
	下位
書き込みワードデータ	上位
	下位
ＣＲＣデータ	上位
	下位

応答メッセージの構成（バイト）

ステーション No.	
ファンクションコード: ０６H	
書き込み指定アドレス	上位
	下位
書き込みワードデータ	上位
	下位
ＣＲＣデータ	上位
	下位

不正応答メッセージの構成（バイト）

ステーション No	
ファンクションコード：８０H＋８６H	
エラーコード：０２H	
ＣＲＣデータ	上位
	下位

エラーコード

０２H	アドレス不正

② 機能説明

書き込み指定アドレスのワードデータに指定データを書き込みます。マスターステーションから上位から下位バイトの順番で書き込みデータが送信されます。

(7) 出力ビットの情報書き込み、連続ビット

ファンクションコード(10 進)	1 メッセージで書き込める最大ビット数	出力ビット情報データ領域
１５	１９６８ビット	００００１～０１７２８

① メッセージの構成

指令メッセージの構成（バイト）

ステーション No.		
ファンクションコード: ０Ｆ$_H$		
書き込み開始アドレス	上位	
	下位	
書き込みビット数	上位	} 1968
	下位	
書き込みバイト数		} $\left(\frac{N+7}{8}\right)$ の整数部
最初の８ﾋﾞｯﾄの書き込みﾃﾞｰﾀ		N:読み出しビット数
次の８ﾋﾞｯﾄの書き込みﾃﾞｰﾀ		
～		～
最後の８ﾋﾞｯﾄの書き込みﾃﾞｰﾀ		
ＣＲＣデータ	上位	
	下位	

標準応答メッセージの構成（バイト）

ステーション No.		
ファンクションコード: ０Ｆ$_H$		
書き込み開始アドレス	上位	
	下位	
書き込みビット数	上位	
	下位	
ＣＲＣデータ	上位	
	下位	

不正応答メッセージの構成（バイト）

ステーション No	
ファンクションコード：８０$_H$＋８Ｆ$_H$	
エラーコード：０２$_H$または０３$_H$	
ＣＲＣデータ	上位
	下位

エラーコード

０２$_H$	アドレス不正
０３$_H$	ビット長さ不正

・書き込みビット番号の順番

	MSB（最有効ビット）	LSB（最低有効ビット）
書き込み開始アドレスから８ﾋﾞｯﾄ目のビット情報 →	最初の８ﾋﾞｯﾄ書き込み情報	←書き込み開始アドレスのビット情報
	次の８ﾋﾞｯﾄ書き込み情報	←書き込み開始アドレスから９ﾋﾞｯﾄ目のビット情報
	～	～
	最後の８ﾋﾞｯﾄ書き込み情報	

② 機能説明

書き込み開始アドレスから書き込みビット数連続したビット情報を書き込みます。ビットデータは８ビット単位で並べられて、マスターステーションから送信されます。

マスターステーションは書き込みビットデータを８ビット単位で順番に並べて送信します。

(8) 出力ワード情報書き込み　連続ワード

ファンクションコード(10 進)	1 メッセージで書き込める最大ワード数	出力ワード情報データ領域
１６	１００ワード	４０００１～４０８０８H

① メッセージの構成

指令メッセージの構成（バイト）

ステーション No.		
ファンクションコード:１０H		
書き込み開始アドレス	上位	
	下位	
書き込みワード数	上位	} 1～123
	下位	
書き込みバイト数		読み出しワード数×2
最初の書き込みワードデータ	上位	
	下位	
次の書き込みワードデータ	上位	
	下位	
最後の書き込みワードデータ	上位	
	下位	
ＣＲＣデータ	上位	
	下位	

標準応答メッセージの構成（バイト）

ステーション No.	
ファンクションコード:１０H	
書き込み開始アドレス	上位
	下位
書き込みワード数	上位
	下位
ＣＲＣデータ	上位
	下位

不正応答メッセージの構成（バイト）

ステーション No	
ファンクションコード：８０H＋９０H	
エラーコード：０２Hまたは０３H	
ＣＲＣデータ	上位
	下位

エラーコード

０２H	アドレス不正
０３H	ワード長さ不正

・書き出しワードデータの並び

MSB	LBS
最初のワードデータ内容の上位バイト	
最初のワードデータ内容の下位バイト	
次のワードデータ内容の上位バイト	
次のワードデータ内容の下位バイト	
～	～
最後のワードデータ内容の上位バイト	
最後のワードデータ内容の下位バイト	

② 機能説明

書き込み開始 No. から連続書き込みワードのワードデータを書き込みます。ワードデータはマスターステーションから、上位のバイトから下位のバイトへと順番に送信されます。

2.3.2.2　ファイル転送のファンクションコード

Ｍｏｄｂｕｓプロトコルは、基本的なサービスのみ規定していますので、各メーカー特定の各種ファンクションコードによって拡張されています。ここで説明するファンクションコードを利用すると、以下の事柄が可能です。

☆バイナリー、アスキーファイルのダウンロード

☆バイナリー、アスキーファイルのアップロード

手順は、ＣＣ－M内のファイル（リモートファイル）名を選択して、ベースアドレス（ファイルの先頭からのＯＦＦＳＥＴ）を選択し、読み出し（ファンクションコード１８dec）／書き込み（ファンクションコード１７dec）の要求をする、というものです。

ファンクションコード１７及び１８の説明とその例を以降の「(1) データの書き込み」と「(2) データの読み込み」に示します。

(1) データの書き込み

ファンクションコード(10進)	1メッセージで書き込める最大ワード数	―――
１７	１２３ワード（２４６バイト）	―――

① メッセージの構成

指令メッセージの構成（バイト）

ステーション No.	
ファンクションコード: １１$_H$	
書き込みアドレス	上位
	下位
００	
書き込みデータ数(バイト数)	
書き込みデータ数(バイト数)	
書き込みデータ	上位
	下位
	⋮
ＣＲＣ－１６	上位
	下位

応答メッセージの構成（バイト）

ステーション No.	
ファンクションコード: １１$_H$	
書き込みアドレス	上位
	下位
００	
書き込みデータ数(バイト数)	
ＣＲＣデータ	上位
	下位

② 機能説明

改めて指定してあるリモートファイルに、書き込みアドレスで指定された位置に、書き込みデータを書き込みます。

③ メッセージ伝送例

コンスタント No.１と No.２にそれぞれ１００．００と－０．０１を書き込みます。ＣＣ－Mのステーション No.は１とします。

指令メッセージの構成例

ステーション No.	０１H
ファンクションコード	１１H
書き込みアドレス	００H
	００H
００	００H
書き込みデータ数	０４H
書き込みデータ数	０４H
書き込みデータ	１０H
	２７H
	ＦＦH
	ＦＦH
ＣＲＣ－１６	１７H
	７７H

応答メッセージの構成例

ステーション No.	０１H
ファンクションコード	１１H
書き込みアドレス	００H
	００H
００	００H
書き込みデータ数	０４H
ＣＲＣ－１６	ＦＣH
	０ＡH

(2) データの読み込み

ファンクションコード(10進)	1メッセージで読み出せる最大ワード数	―――
１８	１２５ワード（２５０バイト）	―――

① メッセージの構成

指令メッセージの構成（バイト）

ステーション No.	
ファンクションコード: １２$_{H}$	
書き込みアドレス	上位
	下位
００	
読み込みデータ数	
ＣＲＣ－１６	上位
	下位

応答メッセージの構成（バイト）

ステーション No.		
ファンクションコード: １２$_{H}$		
読み込みデータ数	上位	
	下位	
読み込みデータ	上位	} 先頭データ
	下位	
	⋮	
ＣＲＣデータ	上位	
	下位	

② 機能説明

改めて指定してあるリモートファイルに、読み込みアドレスで指定された位置に、読み込みデータを書き込みます。

③ メッセージ伝送例

コンスタント No. １と No. ２にそれぞれ１００．００と－０．０１が設定されています。No. １と No. ２の値を読み込みます。ＣＣ－Mのステーション No. は１とします。

指令メッセージの構成例

ステーション No.	０１H
ファンクションコード	１２H
読み込みアドレス	００H
	００H
００	００H
書き込みデータ数	０４H
ＣＲＣ－１６	Ｂ８H
	０AH

応答メッセージの構成例

ステーション No.	０１H
ファンクションコード	１２H
読み込みデータ数	０４H
読み込みデータ	１０H
	２７H
	ＦＦH
	ＦＦH
ＣＲＣ－１６	４CH
	０９H

2.4　使用例：ＣＣ－Ｍのコンスタントの読み込み／書き込み

リモートファイル名：ＣＯＮＳＴＡＮＴの選択

Question	０１	１１	Ｆ０	００	００	０９	０９	４３	４Ｆ	４Ｅ	５３	５４	４１	４Ｅ	５４	００	１８	２Ｃ
Answer	０１	１１	Ｆ０	００	００	０９	０Ｅ	ＣＦ										

ベースアドレス００００h を選択

Question	０１	１１	Ｆ０	０２	００	０４	０４	００	００	００	００	２７	Ｄ１
Answer	０１	１１	Ｆ０	０２	００	０４	６Ｅ	ＣＡ					

４バイト書き込み：Ｌｏｏｐ１のコンスタント No. ３の書き込み　ＣＯＮ０３＝１００．００を書き込む

Question	０１	１１	００	０４	００	０２	０２	１０	２７	２Ｂ	８６
Answer	０１	１１	００	０４	００	０２	３Ｄ	Ｃ９			

４バイト読み込み：Ｌｏｏｐ１のコンスタント No. ３の読み込み　ＣＯＮ０３＝１００．００を書き込む

Question	０１	１２	００	０４	００	０２	７９	Ｃ９
Answer	０１	１２	０２	１０	２７	Ｆ０	Ａ２	

注1）｛ Question：マスター機器 → ＣＣ－Ｍ
　　｛ Answer　：ＣＣ－Ｍ　　→ マスター機器

注2）ＣＣ―Ｍのステーション番号は“１”

2.5　サンプルプログラム

以下にＭｏｄｂｕｓ通信機能のサンプルプログラムを示します。
お客様がアプリケーションを作成する場合において参考資料として、ご利用ください。

```
' コンパクトコントローラーM用 Modbus 伝送サンプルプログラム　1999-08-10 作成
'
'このサンプルプログラムは、マイクロソフト社 VisualBasic 5.0 で作成されています。
'このサンプルプログラムは、VisualBasic 5.0 に添付されている
'コミュニケーション コントロール (MSComm コントロール)を使用します。
'
'このプログラムの動作説明
'CC-M（局番１）より CONSTANT の(CON1)を読み込んで ダイアログに表示します。
'通信設定は、COM1,19200bps,Odd,1Stop です。
'
'
'※本サンプルプログラム取り扱い上のご注意（必ずお読みください）
'
'このサンプルプログラムは、お客様での通信アプリケーション開発の参考用として
'ご提供するもので、弊社で動作を保証するアプリケーションではありません。
'本サンプルプログラムのご使用より、または、参照により、お客様、及び、第三者に
'損害等が生じた場合、その損害等についての保証等は一切致しません。
'本プログラムは使用者の責任においてご使用ください。
'また、本サンプルプログラムに対するお問い合わせ，サポートは行っておりません。
'お問い合わせいただいても、対応できませんのであらかじめご了承ください。
'本プログラムを無断で配布すること、及び、販売することを禁止します。
'上記にご同意頂けない場合、本プログラムの参照・使用について許諾はできません。
'また、本プログラムを参照・使用をされた場合には、上記に同意されたものと見なします。

Private Sub Form_Load()
    ' 変数宣言
*****************************************************************************************************************
    Dim Txdat(255) As Byte                  ' 送信データ格納用
    Dim Txbuff(0) As Byte                   ' 送信データバッファ
    Dim Ansdat() As Byte                    ' 応答データ格納用
    Dim Rxbuff As Variant                   ' 受信データバッファ

    ' 通信カウンタを初期化する
*****************************************************************************************************************
    Send = 0                                ' 送信回数
    Noans = 0                               ' 無応答
    CRCErr = 0                              ' CRC エラー

    ' 通信ポート設定
*****************************************************************************************************************
    Comm_port = 1                           ' 伝送ポート = COM1
    Comm_speed = "19200"                    ' 伝送速度　= 19200bps
    PauseTime = 0.5                         ' 待ち時間を設定します。(0.5 秒)
                                            ' 必要な待ち時間は伝送速度，伝送フレーム長により変わります。

    ' 通信ポートをオープンします
*****************************************************************************************************************
    MSComm1.CommPort = Comm_port            ' COM port 設定
    MSComm1.Settings = Comm_speed & ",0,8,1"    ' Speed / Odd_Party / Stop_1bit 設定
    MSComm1.PortOpen = True                 ' ポートオープン

    ' 通信相手局番を設定する
*****************************************************************************************************************
    Stno = 1                                ' 通信局番＝１

    ' CC-M にファイル名を送信する。
*****************************************************************************************************************
        ' ファイル名を送信します メッセージ表示
    MsgBox "ファイル名を送信します！ (CONSTANT)"
```

```
' アクセスするファイル名を送信し設定する。("CONSTANT")
Txdat(0) = Stno                          ' 局番
Txdat(1) = &H11                          ' cmd1
Txdat(2) = &HF0                          ' cmd2
Txdat(3) = &H0                           ' cmd3
Txdat(4) = &H0                           ' cmd4
Txdat(5) = &H9                           ' nbb
Txdat(6) = &H9                           ' nbb
Txdat(7) = &H43                          ' C
Txdat(8) = &H4F                          ' O
Txdat(9) = &H4E                          ' N
Txdat(10) = &H53                         ' S
Txdat(11) = &H54                         ' T
Txdat(12) = &H41                         ' A
Txdat(13) = &H4E                         ' N
Txdat(14) = &H54                         ' T
Txdat(15) = &H0                          ' Null 文字
```

```
' 送信データ用 CRC 作成
Txsu = 15                                   ' 送信データ数
GoSub 1000                                  ' CRC 計算
Txdat(Txsu + 1) = CRC1                      '
Txdat(Txsu + 2) = CRC2                      '

' 作成したファイル名データを送信します。
For I = 0 To (Txsu + 2) Step 1
    Txbuff(0) = Txdat(I)                    ' データを送信バッファにセット
    MSComm1.Output = Txbuff                 ' １バイト信する
Next I

' CC-M からの応答データを全部受信するまで待つ
Start = Timer                               ' 待ち開始時刻を保存します。
Do While Timer < Start + PauseTime          ' 設定時間が経過したか？
    DoEvents                                ' 他のプロセスに制御を渡します。
Loop

' CC-M 応答データをバイト配列に取り込む
MSComm1.InputMode = comInputModeBinary      ' バイナリモード指定
length = MSComm1.InBufferCount              ' 受信データバイト数を取得する
MSComm1.InputLen = 0                        ' 全データ取得指定
Rxbuff = MSComm1.Input                      ' 受信データを受信バッファに取り込む
Ansdat = Rxbuff                             ' 受信データをバイト配列に代入する

' 受信データの CRC 計算
Ansu = length - 3                           ' 受信データ長
GoSub 2000                                  ' CRC 計算

' エラーチェック
If (length = 0) Then                        ' 無応答？
     Noans = Noans + 1                      '
ElseIf ((Ansdat(length - 2) <> CRC1) + (Ansdat(length - 1) <> CRC2)) Then   ' CRC エラー？
     CRCErr = CRCErr + 1                    '
Else                                        ' 正常通信！
     Send = Send + 1                        '
End If                                      '
```

```
    ' ベースアドレスを送信する。
*****************************************************************************************************************
        ' ベースアドレスを送信します メッセージ表示
    MsgBox "Base Address を送信します！(&H00000000)"

    ' ベースアドレス送信データを設定する。
    Txdat(0) = Stno                             ' 局番
    Txdat(1) = &H11                             ' cmd1
    Txdat(2) = &HF0                             ' cmd2
    Txdat(3) = &H2                              ' cmd3
    Txdat(4) = &H0                              ' cmd4
    Txdat(5) = &H4                              ' nbb (4 固定)
    Txdat(6) = &H4                              ' nbb (4 固定)
    Txdat(7) = &H0                              ' Base HH
    Txdat(8) = &H0                              ' Base H
    Txdat(9) = &H0                              ' Base L
    Txdat(10) = &H0                             ' Base LL

    ' 送信データ用 CRC 作成
    Txsu = 10                                   ' 送信データ数
    GoSub 1000                                  ' CRC 計算
    Txdat(Txsu + 1) = CRC1                      '
    Txdat(Txsu + 2) = CRC2                      '

    ' データを送信します。
    For I = 0 To (Txsu + 2) Step 1
        Txbuff(0) = Txdat(I)                    ' データを送信バッファにセット
        MSComm1.Output = Txbuff                 ' １バイト信する
    Next I

    ' CC-M からの応答データを全部受信するまで待つ
    Start = Timer                               ' 待ち開始時刻を保存します。
    Do While Timer < Start + PauseTime          ' 設定時間が経過したか？
        DoEvents                                ' 他のプロセスに制御を渡します。
    Loop

    ' CC-M 応答データをバイト配列に取り込む
    MSComm1.InputMode = comInputModeBinary      ' バイナリモード指定
    length = MSComm1.InBufferCount              ' 受信データバイト数を取得する
    MSComm1.InputLen = 0                        ' 全データ取得指定
    Rxbuff = MSComm1.Input                      ' 受信データを受信バッファに取り込む
    Ansdat = Rxbuff                             ' 受信データをバイト配列に代入する

    ' 受信データの CRC 計算
    Ansu = length - 3                           ' 受信データ長
    GoSub 2000                                  ' CRC 計算

    ' エラーチェック
    If (length = 0) Then                        ' 無応答？
         Noans = Noans + 1                      '
    ElseIf ((Ansdat(length - 2) <> CRC1) + (Ansdat(length - 1) <> CRC2)) Then   ' CRC エラー？
         CRCErr = CRCErr + 1                    '
    Else                                        ' 正常通信！
         Send = Send + 1                        '
    End If                                      '
```

```
' CON1 データを読み出す。
*****************************************************************************************************

    ' CC-M に送信します メッセージ表示
    MsgBox "CON1 データを読み出します！"

    ' CONSTANT をポーリングする。
    Txdat(0) = Stno                         ' 局番
    Txdat(1) = &H12                         ' cmd1
    Txdat(2) = &H0                          ' addH
    Txdat(3) = &H0                          ' addL
    Txdat(4) = &H0                          ' "00"固定
    Txdat(5) = &H2                          ' 読み出しデータ長

    ' 送信データ用 CRC 作成
    Txsu = 5                                ' 送信データ数
    GoSub 1000                              ' CRC 計算
    Txdat(Txsu + 1) = CRC1                  '
    Txdat(Txsu + 2) = CRC2                  '

    ' バイトデータ(13 バイト) を送信します。
    For I = 0 To (Txsu + 2) Step 1
        Txbuff(0) = Txdat(I)                ' データを送信バッファにセット
        MSComm1.Output = Txbuff             ' １バイト信する
    Next I

    ' CC-M からの応答データを全部受信するまで待つ
    Start = Timer                           ' 待ち開始時刻を保存します。
    Do While Timer < Start + PauseTime      ' 設定時間が経過したか？
        DoEvents                            ' 他のプロセスに制御を渡します。
    Loop

    ' CC-M 応答データをバイト配列に取り込む
    MSComm1.InputMode = comInputModeBinary  ' バイナリモード指定
    length = MSComm1.InBufferCount          ' 受信データバイト数を取得する
    MSComm1.InputLen = 0                    ' 全データ取得指定
    Rxbuff = MSComm1.Input                  ' 受信データを受信バッファに取り込む
    Ansdat = Rxbuff                         ' 受信データをバイト配列に代入する

    ' 受信データの CRC 計算
    Ansu = length - 3                       ' 受信データ長
    GoSub 2000                              ' CRC 計算

    ' エラーチェック
    If (length = 0) Then                    ' 無応答？
         Noans = Noans + 1: MsgBox "無応答でした！": End                    '
    ElseIf ((Ansdat(length - 2) <> CRC1) + (Ansdat(length - 1) <> CRC2)) Then   ' CRC エラー？
         CRCErr = CRCErr + 1: MsgBox "CRC エラー！": End                    '
    Else                                    ' 正常通信！
         Send = Send + 1                    '
    End If                                  '

    Con1 = (Ansdat(4) * 256 + Ansdat(3)) / 100
    A$ = "CON1 = " & Str(Con1) & "%"
    MsgBox A$

    ' シリアル ポートを閉じます。
    MSComm1.PortOpen = False                ' ポートクローズ

    End
```

```
'
*****************************************************************************************************************

1000    ' CRC 計算サブルーチン IN:Txdat(Txsu) / OUT CRC1,CRC2
*********************************************************************
    CRC = &HFFFF
    For I = 0 To Txsu Step 1
        CRC = CRC Xor Txdat(I)
        For J = 1 To 8 Step 1
            CT = CRC And &H1
            If CRC < 0 Then CH = 1 Else: CH = 0: GoTo 1100
            CRC = CRC And &H7FFF
1100        CRC = Int(CRC / 2)
            If CH = 1 Then CRC = CRC Or &H4000
            If CT = 1 Then CRC = CRC Xor &HA001
        Next J
    Next I
    CRC1 = CRC And &HFF
    CRC2 = ((CRC And &HFF00) / 256 And &HFF)
    Return


2000    ' CRC 計算サブルーチン IN:Ansdat(Ansu) / OUT CRC1,CRC2
*********************************************************************
    CRC = &HFFFF
    For I = 0 To Ansu Step 1
        CRC = CRC Xor Ansdat(I)
        For J = 1 To 8 Step 1
            CT = CRC And &H1
            If CRC < 0 Then CH = 1 Else: CH = 0: GoTo 2100
            CRC = CRC And &H7FFF
2100        CRC = Int(CRC / 2)
            If CH = 1 Then CRC = CRC Or &H4000
            If CT = 1 Then CRC = CRC Xor &HA001
        Next J
    Next I
    CRC1 = CRC And &HFF
    CRC2 = ((CRC And &HFF00) / 256 And &HFF)
    Return



End Sub
```

3. Ｔ－ＬＩＮＫ(上位通信)

3.1 システム構成

3.1.1 概要

本章では、Ｔ－ＬＩＮＫ上位通信機能について説明しています。お客様のコンパクトコントローラM(ＣＣ－M)に、Ｔ－ＬＩＮＫ(上位)通信機能が付加されていない場合には、この章で説明している機能は使えません。また、ＣＣ－M本体のＴ－ＬＩＮＫ上位通信設定については記載しておりませんので、本体取扱説明書をご覧ください。

本章では主に、Ｔ－ＬＩＮＫ上位通信機能の通信仕様、および通信方法について解説しています。

(1) ＣＣ－MのＴ－ＬＩＮＫ(上位通信)

Ｔ－ＬＩＮＫとは、富士電機独自の情報ネットワークの名称で現場に分散設置されたディジタル機器を高速でしかも経済的に結合するシリアル伝送システムのインターフェイスを表わします。Ｔ－ＬＩＮＫインタフェイスを使用して、富士電機のプログラマブルコントローラＭＩＣＲＥＸ－Ｆと接続することにより、シーケンサーとコンパクトコントローラM、およびＴ－ＬＩＮＫのＩ／Ｏモジュール等を組合せた複合制御システムが構築できます。

(2) スレーブ機能

ＣＣ－MのＴ－ＬＩＮＫ機能には、Ｔ－ＬＩＮＫ上位通信機能（ＣＣ－Mはスレーブ）とＴ－ＬＩＮＫ下位通信機能（ＣＣ－Mはマスター）が搭載されています。本書で説明するＴ－ＬＩＮＫ上位通信機能によって、シーケンサーとの通信を実行できます。ＣＣ－Mの上位通信はＩ/Ｏ伝送とメッセージ伝送があります。

(3) Ｔ－ＬＩＮＫ上位通信の構成

Ｔ－ＬＩＮＫ通信機能を利用したシステム構成は、図 3-1（次のページ）のようになります。最も簡易なシステム構成は、シーケンサー（マスター）一台に対してＣＣ－Ｍ（スレーブ）１台の構成です。図 3-1では、1 対N台のシステム構成になっています。

図 3-2(次ページ)には、Ｔ－ＬＩＮＫ通信システムを構築するために必要な手配品を示しています。シーケンサーとＣＣ－M本体以外に、伝送ケーブル（形式：ＰＤＺＫ＊＊＊１）と、終端抵抗（形式：ＰＤＺＲ＊００１）が別途必要です。

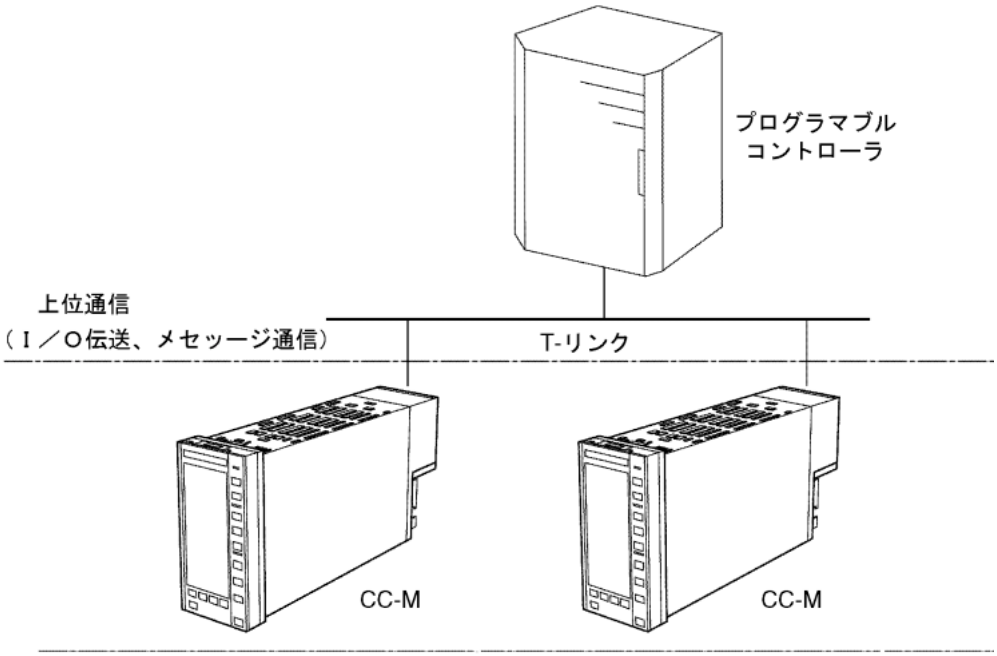
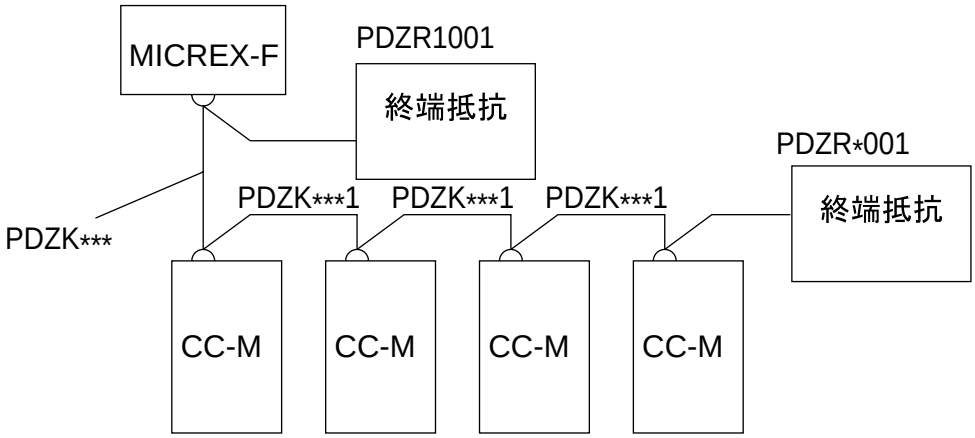


図 3-1　Ｔリンクシステム



＜上位通信＞

図 3-2　手配品

3.1.2　特徴

Ｔ－ＬＩＮＫシステムには下記のような特徴があります。

(1) ループ制御（温度，圧力，流量等）とシーケンスの結合

従来は、ループ制御は調節計で、シーケンス制御はシーケンサーでと分けていましたが、富士電機の情報伝送ライン（Ｔリンク伝送）で互いにコミュニケーションを取り、シーケンス設計時にループ情報と同期を取ったシステム構成ができます。

(2) 自由なシステム構成が可能

ＭＩＣＲＥＸ－Ｆ，コンパクトコントローラM，マイクロジェット記録計，表示設定器は多くの種類を用意しておりますので、価格，機能などから自由なシステム構成が可能です。

(3) ユニット単位の分散

ディジタル入出力，アナログ入出力など分散型プログラマブルコントローラ（ＭＩＣＲＥＸ－Ｆ）の豊富なカプセル・モジュールとコンパクトコントローラMが同一伝送ライン（Ｔリンク）に接続できます。

(4) システムの安全性

仮にあるコンパクトコントローラMが故障しても、他のコンパクトコントローラMやＩ／Ｏ機器に影響を与えません。また、反対に集中監視の場合で上位コンピュータやＰＣプロセッサが故障しても、各々のコンパクトコントローラM単独の制御（ローカル運転）が可能ですので、安全性は抜群です。

⚠注意

Ｔ－ＬＩＮＫ通信機能の上位通信では、下記仕様にて設計されておりますので、ご理解の上使用ください。

1．ＣＣ－M本体のMV断線検知や、ＡＩチェック指定などによるＦＬＴ（フォルト）を検知した場合に、Ｔ－ＬＩＮＫ回線が重故障となります。
　この場合、ＦＬＴ解除後も、重故障状態を保持します。

2．上記の場合、縮退指定をしても、縮退機能は使用できません。

したがいまして、Ｔ－ＬＩＮＫ回線上重故障を発生させない為には、MV断線検知指定やＡＩチェック指定をＯＦＦし、外部シーケンスにて異常検出できるよう、ご配慮ください。

(5) システムの拡張が容易

Ｔリンクはマルチポイント伝送（いもづる接続）方式のため調節計および各種カプセル台数増減が容易です。例えば現在１０台の炉の制御を行っていたが、炉が１１台になったため調節計を１台増やす必要が起った場合Ｔリンク上にツイストペア線で継ぐだけです。

3.2 上位通信の仕様

3.2.1 物理仕様

Ｔリンクの概略仕様は下記のとおりです。

伝送速度	500KBPS			
伝送距離（ＭＡＸ）	500ｍ（但し光アダプタにより延長可）			
接続ケーブル	通信ケーブル（注１）			
	ネジ端子用ＰＤＡ～ＰＤＡ間	ＰＤＺＫ1xx1	両端M3.5圧着端子付き	1
	ネジ端子用ＰＤＡ～ＰＬＣ間	ＰＤＺＫ2xx1	両端M3.5圧着端子付き	1
	ネジ端子用ＰＤＡ～ＰＣ間	ＰＤＺＫ3xx1	ＰＣ側９ピンコネクタ	1
	差込端子用ＰＤＡ～ＰＤＡ間	ＰＤＺＫ4xx1	両端差込端子付き	1
	差込端子用ＰＤＡ～ＰＬＣ間	ＰＤＺＫ5xx1	ＰＬＣ側M3.5圧着端子付き	1
	差込端子用ＰＤＡ～ＰＣ間	ＰＤＺＫ6xx1	ＰＣ側９ピンコネクタ	1
	（注１）Ｔリンク用およびＭｏｄｂｕｓ用伝送ケーブルです。 長さ指定が必要です。			
リフレッシュ時間	10ｍｓ（ただし、ディジタル入出力 512 点のとき）			

3.2.2 接続可能機種

Ｔリンク上に下記の機種群が接続可能です。

ＭＩＣＲＥＸ－Ｆ

・プロセッサＦ－７ＯＳ，Ｆ－１２０Ｓ

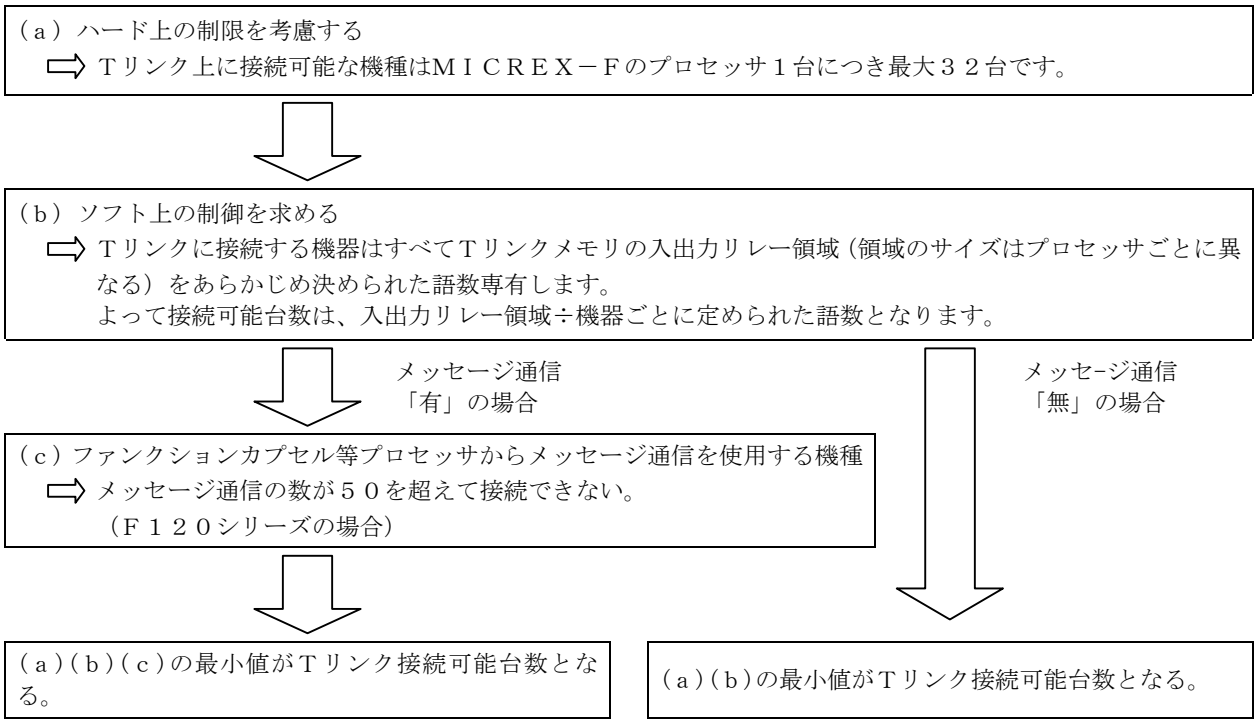
調節計

・コンパクトコントローラＭ

記録計

・マイクロジェット記録計

3.2.3　接続台数の求め方



〔例１〕

ＭＩＣＲＥＸ－Ｆのプロセッサ（Ｆ１２０シリーズ）に接続する場合。（メッセージ通信使用）

（ａ）ハード上の制限　　３２台

（ｂ）ソフト上の制限　　１００Ｗ（Ｆ１２０ シリーズの入出力リレー領域）÷８Ｗ（接続機器専有語数）＝１２台

（ｃ）メッセージ通信制限　５０モジュール（Ｆ１２０シリーズのメッセージ通信モジュール数）÷２モジュール（接続機器１台あたり送信･受信各々使用）＝２５台

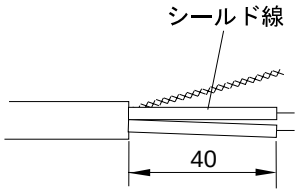
よって（ａ）（ｂ）（ｃ）の最小値１２台が最大接続台数となる。

3.2.4 配線の方法

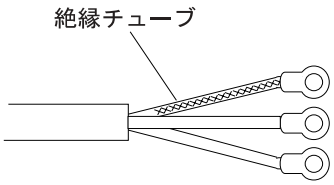
(1) 伝送ケーブルについて

ツイストペアケーブル（形式ＰＤＺＫ＊００１）１対を次のように端末処理し、Ｔリンク端子台に接続してください。なお、Ｔリンクのツイストペアケーブルの全長は５００ｍ以下にしてください。

①皮むきを行います。



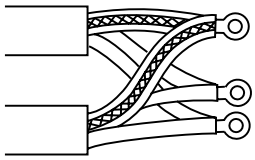
②圧着端子に接続します。



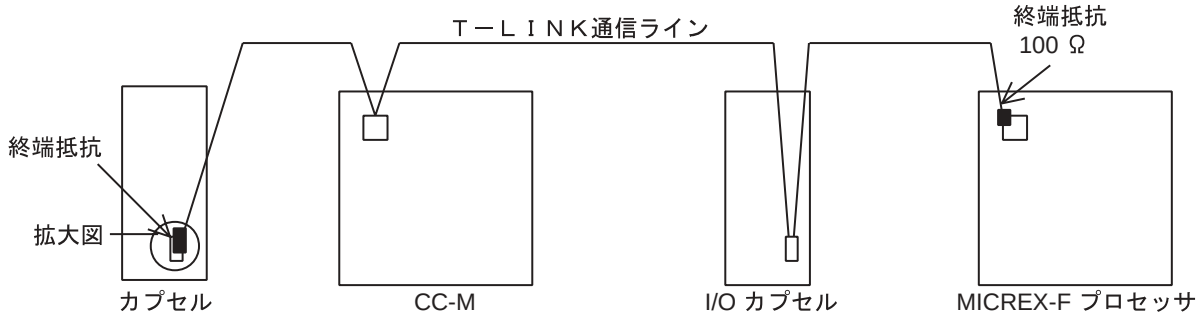
注) 圧着端子を用いず、端子台に直接接続すると、接触不良となり、Ｔリンク伝送エラーになる可能性があります。必ず圧着端子を使用してください。

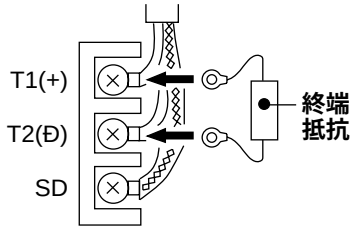
メーカー	形　式
JST(日圧)	2-M3
東　栄	2-3.5, 2-4S

＜補足＞
Ｔリンクの渡り配線をする場合は、２本のＴリンクケーブルをまとめて、それぞれ１つの圧着端子に圧着しておくと便利です。



(2) 配線



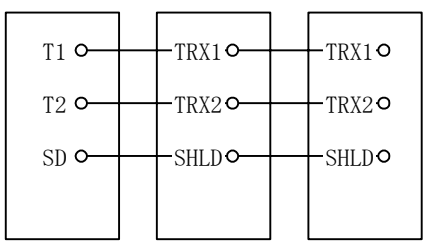
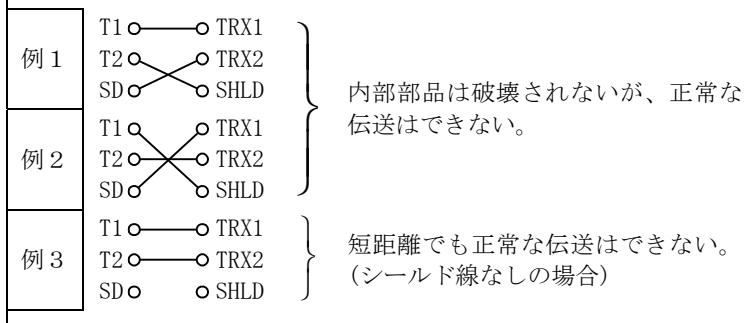


注1)　ケーブルは一筆書きに配線してください。
注2)　Ｔリンクの両端には、プロセッサに付属している終端抵抗器 100Ωを接続してください。

⚠ **500ｍを超えますと、外来ノイズおよび信号の減衰等から、波形のひずみを生じ、信号を正確に伝送することが困難となります。したがってシステムダウンや誤動作等が生じる場合があります。**

注3)　伝送用端子の＋と－を短絡すると伝送回路を破損することがありますのでご注意ください。

(3) 誤りやすいＴリンクの配線列

正　し　い	誤　　り
	

3.3 通信機能

3.3.1 I/O伝送

Ｉ／Ｏ伝送はプロセッサと接続機器間とでデータを定期的に転送します。Ｔリンクの入出力リレー領域を使用しています。Ｉ／Ｏ領域占有語数は下記の通りです。

占有語数	No.	Ｉ／Ｏ伝送方向	備考
４ワード	1	プロセッサ→ＣＣ－M	４ワード入力形
	2	プロセッサ←ＣＣ－M	４ワード出力形
	3	プロセッサ←→ＣＣ－M	４ワード入出力形
８ワード	4	プロセッサ→ＣＣ－M	８ワード入力形
	5	プロセッサ←ＣＣ－M	８ワード出力形
	6	プロセッサ←→ＣＣ－M	８ワード入出力形
１６ワード	7	プロセッサ→ＣＣ－M	１６ワード入力形
	8	プロセッサ←ＣＣ－M	１６ワード出力形
	9	プロセッサ←→ＣＣ－M	１６ワード入出力形

Ｉ／Ｏ伝送領域の占有語数はＣＣ－M本体の設定にて上記１～９のいずれかを選択して使用します。
プロセッサからの入力データはＣＣ－M内部のＴ－ＬＩＮＫ入力端子板に転送されます。
ＣＣ－Mからのデータは ＣＣ－MのＴ－ＬＩＮＫ出力端子板を介してプロセッサに出力されます。
従いまして、ＣＣ－Mのウェハ結線やソフトウェアＰＬＣ機能により自由に使用することができます。

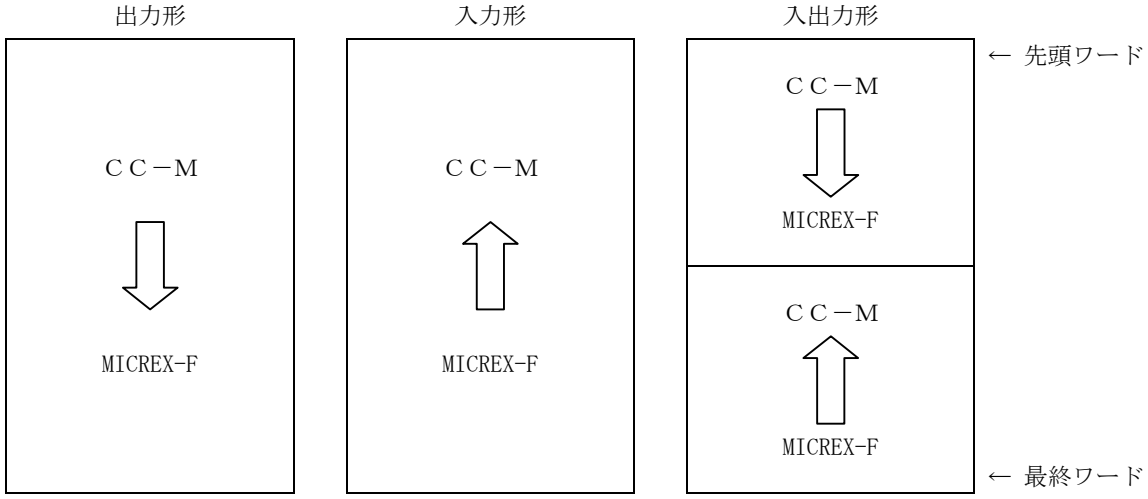


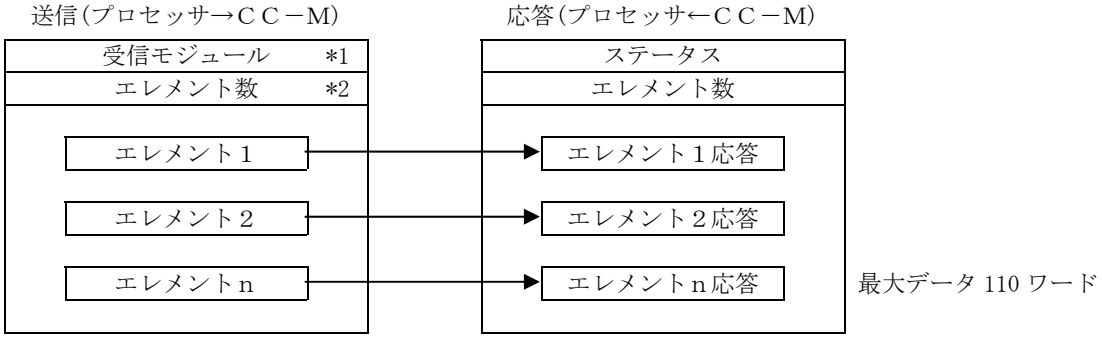
図 3-3　データの形式

注）いずれのデータ形式も、データの内部構成の指定は、ウェハ結線によって行われます。

3.3.2 メッセージ伝送

(1) フレーム構成

ＣＣ－Mのデータは ＣＣ－M内のファイルに格納されています。この内部ファイルを、メッセージ伝送機能を使用して READ/WRITE することができます。



*1. 受信モジュール

ＣＣ－Mとメッセージ伝送を行うために、送信用と受信用の２つの通信モジュールをプロセッサー側に登録しなければなりません。ここでは、受信用として登録を行ったモジュールＮｏ．を設定します。

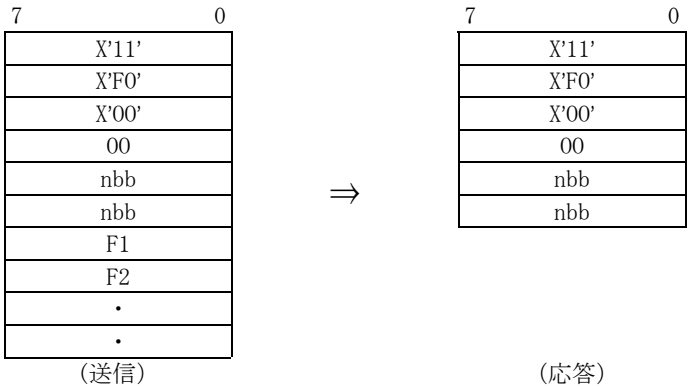
*2. エレメント数

ファイルデータをＲＥＡＤまたはＷＲＩＴＥするためには３つのエレメントを必要とします。詳細は(2)項によります。

尚、２つ以上のファイルデータのＲＥＡＤ／ＷＲＩＴＥを一度のメッセージ伝送で行うこともできますが、この場合、エレメント数は３の倍数で設定します。

(2) エレメントの詳細

(a) ファイル名の設定



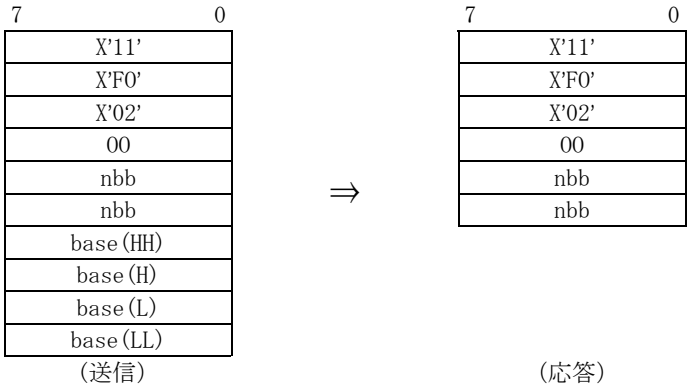
SLV　　：スレーブアドレス

nbb　　：ファイル名の文字数を指定します。ファイル名が奇数の場合はファイル名の最後は X'00'とし、その数を含みます。

F1, F2…：書き込み・読み込みを行うファイル名を ASCII コードで指定します。

注）X'は Hex 表示の数値という意味

(b) ベースアドレスの指定

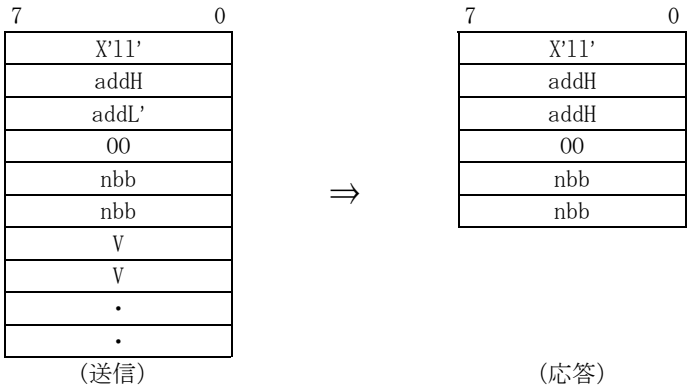


(送信)　　(応答)

nbb　：4 固定

base ：ファイル内のベースアドレスです。32 ビットで指定します。

(c) データの書き込み

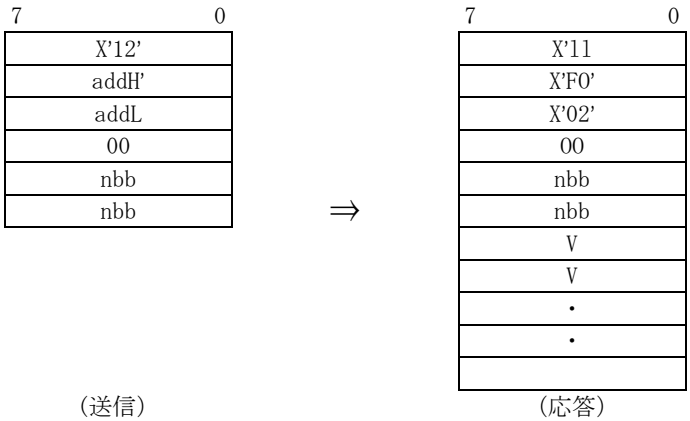


(送信)　　(応答)

addH, addL ：データを読み込むアドレスです。(b)で指定したベースアドレスにこの値を加算したアドレスからデータの読み込みが開始されます。F000 未満でなければいけません。

V・・・・・・・・ ：読み込みデータです。上記アドレスにＶフィールドのデータがこの順番で書き込まれます。

(d) データの書き込み



(送信)　　(応答)

addh, addL ：データ読み込みアドレスです。(b)で指定したベースアドレスにこの値を加算したアドレスからデータの読み込みが開始されます。F000 未満でなければいけません。

V・・・・・・・・ ：読み込みデータです。ファイル内のデータがこの順番で書き込まれます。

3.4 使用例

3.4.1 CC-M とシーケンサー

シーケンサー（F-70S）から CC-M に対して、メッセージ通信の例を説明します。

(1) コンスタントの読み込み

LOOP1 の CON1～CON3 を定周期で読み込んでいるプログラムです。

CC-M とメッセージ通信を行うために、MICREX-F プロセッサー側のメッセージモジュールの登録が次のように行われているものとします。

モジュール No.	データモジュール	用途
00	40	送信
01	41	受信

① CONSTANT 読み込み

```
【 PROG      000     0000     0000                    】
                       注
【 h0001     DSEL    040 :    d00000000               】
【 h0003     DSEL    040 :    d00000001               】
【 hF011     DSEL    040 :    d00000002               】
【 h0000     DSEL    040 :    d00000003               】
【 h0808     DSEL    040 :    d00000004               】
【 h4F43     DSEL    040 :    d00000005               】
【 h534E     DSEL    040 :    d00000006               】
【 h4154     DSEL    040 :    d00000007               】
【 h544E     DSEL    040 :    d00000008               】
【 hF011     DSEL    040 :    d00000009               】
【 h0002     DSEL    040 :    d00000010               】
【 h0404     DSEL    040 :    d00000011               】
【 h0000     DSEL    040 :    d00000012               】
【 h0000     DSEL    040 :    d00000013               】
【 h0012     DSEL    040 :    d00000014               】
【 h0000     DSEL    040 :    d00000015               】
【 h0606     DSEL    040 :    d00000016               】
T0000        T0000
 |/|         【      TON      300                     】

T0000                                                D0100
 ||                                                  (  ↑  )

D0100                                                A0050
 ||                                                  (  S  )

A0100                                                A0100
 ||                                                  (  R  )

A0150                                                A0150
 ||                                                  (  R  )

A0101                                                A0101
 ||                                                  (  R  )

A0151                                                A0151
 ||                                                  (  R  )

【 PEND                                              】
【 FILE  040 : 001 : 0110 : SI                       】
【 FILE  041 : 001 : 0110 : SI                       】
```

注　送信データファイル（No.40）への設定データの説明は、次ページによります。

シーケンサーの送信ファイル（ファイルＮｏ．４０）

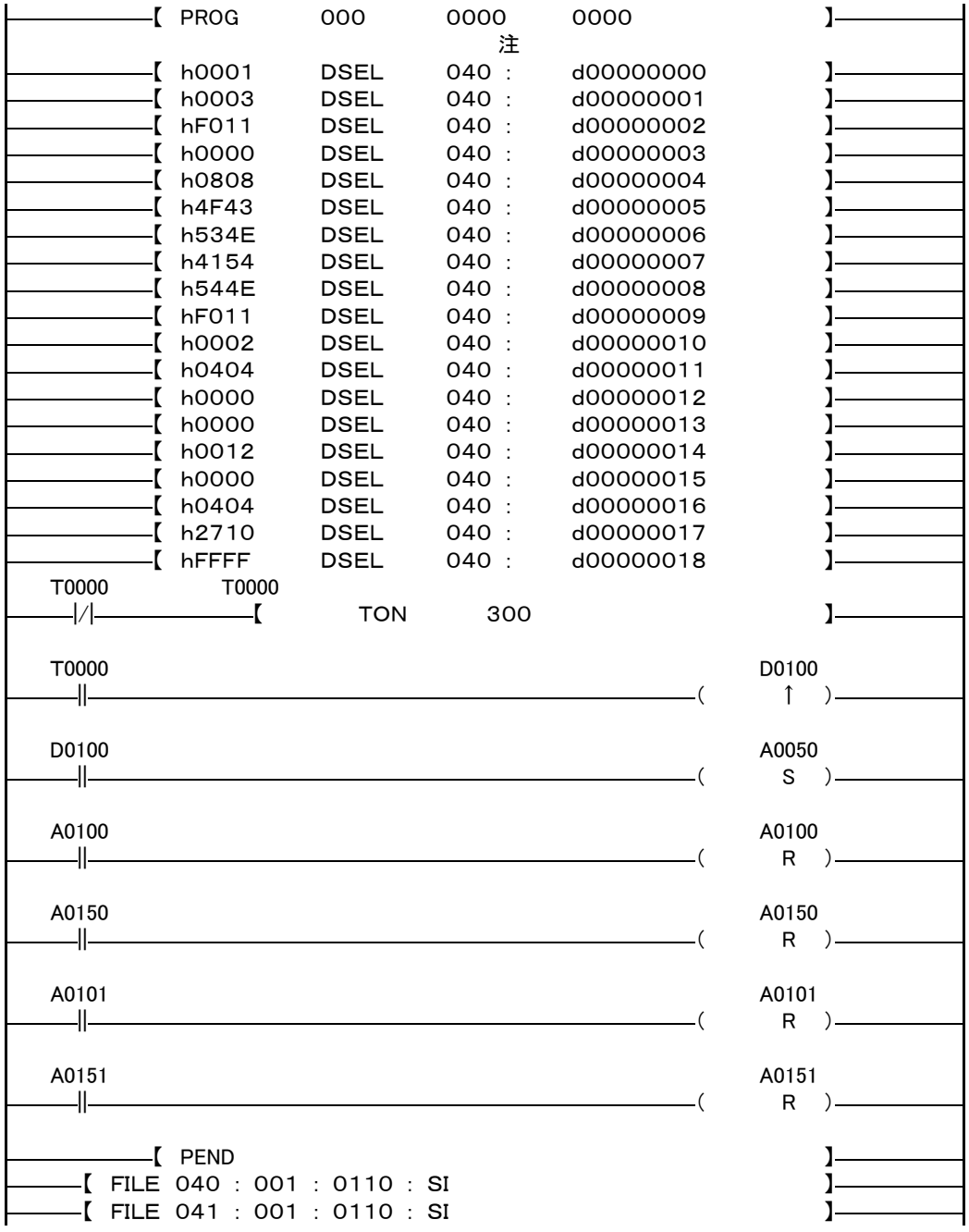
アドレス	送信データ		
	上位	下位	
００	００	０１	受信モジュールNo.
０１	００	０３	エレメント数
０２	Ｆ０	１１	
０３	００	００	読み込みファイルの指定 “ＣＯＮＳＴＡＮＴ”
０４	０８	０８	
０５	４Ｆ	４３	
０６	５３	４Ｅ	
０７	４１	５４	
０８	５４	４Ｅ	
０９	Ｆ０	１１	読み込みアドレス設定 “0000”
０Ａ	００	０２	
０Ｂ	０４	０４	
０Ｃ	００	００	
０Ｄ	００	００	
０Ｅ	００	１２	読み込みデータ長“６”byte ＝CON１～CON３に相当
０Ｆ	００	００	
１０	０６	０６	

シーケンサーの受信ファイル（ファイルＮｏ．４１）

アドレス	受信データ		
	上位	下位	
００	００	００	
０１	００	０３	
０２	Ｆ０	１１	リモートファイル指定 正常終了
０３	００	００	
０４	００	００	
０５	Ｆ０	１１	読み込みファイル指定 正常終了
０６	００	０２	
０７	００	００	
０８	Ｆ０	１１	ＣＯＮＳＴＡＮＴ読み込み
０９	００	０２	
０Ａ	０６	０６	
０Ｂ	７Ｆ	ＦＦ	→ ＣＯＮ１： 327.67
０Ｃ	８０	０１	→ ＣＯＮ２:-327.67
０Ｄ	００	０１	→ ＣＯＮ３： 0.01

(2) コンスタントへの書き込み　LOOP１の CON１,CON２にそれぞれ 100.00 と-0.01 を書き込む。

① CONSTANT 書き込み



注　送信ファイル（Ｎｏ．４０）への設定データの説明は、次ページによります。

シーケンサーの送信ファイル（ファイルＮｏ．４０）

アドレス	送信データ		
	上位	下位	
００	００	０１	受信モジュールNo
０１	００	０３	エレメント数
０２	Ｆ０	１１	書き込みファイル名指定 “ＣＯＮＳＴＡＮＴ”
０３	００	００	
０４	０８	０８	
０５	４Ｆ	４３	
０６	５３	４Ｅ	
０７	４１	５４	
０８	５４	４Ｅ	
０９	Ｆ０	１１	書き込みアドレス指定 “0000”
０Ａ	００	０２	
０Ｂ	０４	０４	
０Ｃ	００	００	
０Ｄ	００	００	
０Ｅ	００	１１	書き込みデータ
０Ｆ	００	００	
１０	０４	０４	
１１	２７	１０	→ CON１：100.00
１２	ＦＦ	ＦＦ	→ CON２： -0.01

シーケンサーの受信ファイル（ファイルＮｏ．４１）

アドレス	受信データ		
	上位	下位	
００	００	００	
０１	００	０３	
０２	Ｆ０	１１	書き込みファイル名指定正常終了
０３	００	００	
０４	００	００	
０５	Ｆ０	１１	書き込みアドレス指定正常終了
０６	００	０２	
０７	００	００	
０８	００	１１	書き込み正常終了
０９	００	００	
０Ａ	００	００	

4. Ｔ－ＬＩＮＫ(下位通信)

4.1 システム構成

4.1.1 概要

本章では、Ｔ－ＬＩＮＫ下位通信機能について説明しています。お客様のコンパクトコントローラM(ＣＣ－M)に、Ｔ－ＬＩＮＫ(下位)通信機能が付加されていない場合には、この章で説明している機能は使えません。また、ＣＣ－M本体のＴ－ＬＩＮＫ下位通信設定は記載しておりませんので、ＣＣ－M本体の通信パラメータの設定については、本体取扱説明書をご覧ください。

本章では主に、Ｔ－ＬＩＮＫ下位通信機能の通信仕様、および通信方法、さらにＴ－ＬＩＮＫ下位通信機能を用いるとＣＣ－Mで何が実現できるのか、という点に関して説明しています。なお、Ｔ－ＬＩＮＫ(上位)通信機能については、ＣＣ－M本体の取扱説明書「Ｔ－ＬＩＮＫスレーブ通信設定画面」の章をご覧ください。

(1) ＣＣ－MのＴ－ＬＩＮＫ(下位通信)

Ｔ－ＬＩＮＫとは、富士電機独自の情報ネットワークの名称で現場に分散設置されたディジタル機器を高速でしかも経済的に結合するシリアル伝送システムのインターフェイスを表わします。Ｔ－ＬＩＮＫインタフェイスを使用して、富士電機のＴ－ＬＩＮＫ用Ｉ/Ｏモジュール等と接続することにより、Ｔ－ＬＩＮＫのＩ／Ｏモジュール等を利用した多点の制御システムが構築できます。

(2) マスター機能

ＣＣ－MのＴ－ＬＩＮＫ機能には、Ｔ－ＬＩＮＫ上位通信機能（ＣＣ－Mはスレーブ）とＴ－ＬＩＮＫ下位通信機能（ＣＣ－Mはマスター）が搭載されています。Ｔ－ＬＩＮＫ下位通信機能によって、Ｔ－ＬＩＮＫ用のＩ/Ｏモジュールを接続し、ＣＣ－MのＩ/Ｏ点数を増やすことが可能です。ＣＣ－Mの下位通信はＩ/Ｏ伝送のみです。

(3) Ｔ－ＬＩＮＫ下位通信の構成

Ｔ－ＬＩＮＫ通信機能を利用したシステム構成は、図 4-1(次ページ)のようになります。最も簡易なシステム構成は、ＣＣ－Ｍ（マスター）一台に対してＩ/Ｏモジュール（スレーブ）１台の構成です。図 4-1では、1 対N台のシステム構成になっています。

図 4-2(次ページ)には、Ｔ－ＬＩＮＫ通信システムを構築するために必要な手配品を示しています。ＣＣ－M本体と、Ｉ/Ｏモジュール以外に、伝送ケーブル（形式：ＰＤＺＫ＊＊＊１）と、終端抵抗（形式：ＰＤＺＲ＊００１）が別途必要です。

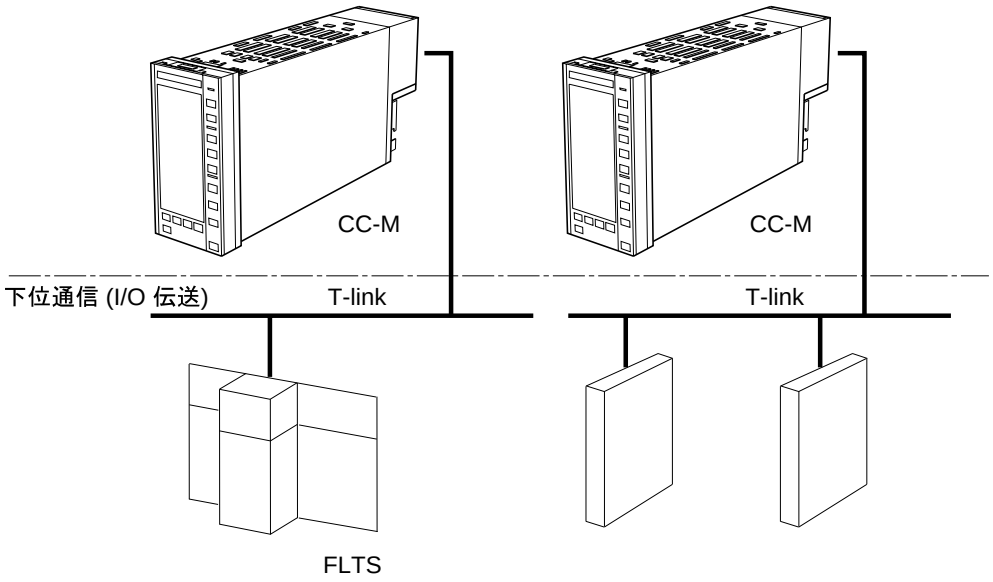


図 4-1　Tリンクシステム

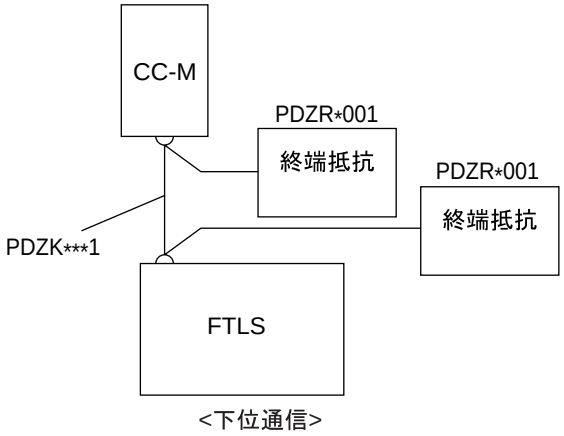


図 4-2　手配品

4.2 下位通信の仕様

4.2.1 物理仕様

伝送速度	500KBPS			
伝送距離	最大 50m			
接続ケーブル	通信ケーブル			
	ネジ端子用ＰＤＡ～ＰＤＡ間	ＰＤＺＫ1ｘｘ1	両端M3.5圧着端子付き	1
	ネジ端子用ＰＤＡ～ＰＬＣ間	ＰＤＺＫ2ｘｘ1	両端M3.5圧着端子付き	1
	ネジ端子用ＰＤＡ～ＰＣ間	ＰＤＺＫ3ｘｘ1	ＰＣ側９ピンコネクタ	1
	差込端子用ＰＤＡ～ＰＤＡ間	ＰＤＺＫ4ｘｘ1	両側差込端子付き	1
	差込端子用ＰＤＡ～ＰＬＣ間	ＰＤＺＫ5ｘｘ1	ＰＬＣ側M3.5圧着端子付き	1
	差込端子用ＰＤＡ～ＰＣ間	ＰＤＺＫ6ｘｘ1	ＰＣ側９ピンコネクタ	1
	（注1）Ｔリンク用およびＭｏｄｂｕｓ用伝送ケーブルです。 長さ指定が必要です。			
リフレッシュ時間	最小１０ｍｓ、接続条件等により時間幅は変化します。			
最大接続数	２０台、ただし合計アドレスが１００ｗｏｒｄ以内であること			

4.2.2 接続可能機種

ＣＣ－M下位通信に使用できる機種の一覧表です。

種類	形式	データ領域 (Word)	Ｉ／Ｏ伝送		
			ＩＮ	ＯＵＴ	ＩＮ／ＯＵＴ
その他	ＰＤＡ(ＣＣ－M)	4，8，16	－	－	－
	ＰＮＡ(ＣＣ－Ｓ)	4，8，16	○	○	○
	ＰＹＨ	4，8	－	－	○
ＦＴＬＳ	ＮＣ1Ｘ1604	1	○	－	－
	ＮＣ1ＹＵ16Ｔ0502	1	－	○	－
	ＮＣ1ＡＸ04-MR	4，8	○	－	○
	ＮＣ1ＡＹ02-MR	4	－	○	－
	ＮＣ1Ｗ6406Ｔ	4	－	－	○
ＦＴＬ 010H	ＦＴＵ226Ｂ	2	－	○	－
	ＦＴＵ263Ｂ	1	○	－	－
	ＦＴＵ221Ｂ	2	－	○	－
	ＦＴＵ223Ｂ	2	－	○	－
	ＦＴＵ340Ａ	8	○	－	－
	ＦＴＵ440Ａ	8	－	○	－
	ＦＴＵ512Ａ	4	－	－	○
	ＦＴＵ910Ａ	1，2，4	－	－	－
ＦＴＫ	ＦＴＫ410Ａ-Ｃ10	4	－	○	－
	ＦＴＫ414Ａ-Ｃ10	4	－	○	－
	ＦＴＫ320Ａ-Ｃ10	8	○	－	－
	ＦＴＫ260Ａ-Ｃ10	1	－	○	－

4.2.3　接続台数の求め方

上位通信の場合と同じです。ただし、最大接続台数は 20 台に制限されます。

（ａ）ハード上の制限を考慮する
⇨ Ｔリンク上に接続可能な機種はＣＣ－Ｍ１台につき最大 20 台です。

⇩

（ｂ）ソフト上の制御を求める
⇨ Ｔリンクに接続する機器はすべてＴリンクメモリの入出力リレー領域（領域のサイズはプロセッサごとに異なる）をあらかじめ決められた語数専有します。
よって接続可能台数は、入出力リレー領域÷機器ごとに定められた語数となります。

⇩ メッセージ通信「無」の場合

（ａ）（ｂ）の最小値がＴリンク接続可能台数となる。

〔例１〕
ＣＣ－Ｍに接続する場合。
（ａ）ハード上の制限 20 台
（ｂ）ソフト上の制限 １００Ｗ（ＣＣ－Ｍの入出力端子領域）÷８Ｗ（接続機器専有語数）＝１２台
よって（ａ）（ｂ）の最小値１２台が最大接続台数となる。

4.2.4　配線の方法

上位通信の場合と同じです。ただし、最大接続台数は 20 台に制限されます。
本書「上位通信の仕様」の「配線の方法」を参照してください。

5. ファイル仕様

5.1 Modbus アドレス表の詳細

ディジタルデータ監視及び修正領域(アドレス：00001 から 01728)

SCC ファイル

コントロールモードを変更するためには、この領域を通信手段によって変更します。

この領域に情報を書き込む場合は、CC-M のパラメーターを MENUE3/3 の表示における“SCC”に対して“ON”に設定する必要があります。

ｱﾄﾞﾚｽ	ﾀｲﾌﾟ	ﾃﾞｰﾀ	意味	ｱﾄﾘﾋﾞｭｰﾄ	
			(予備)		ﾙｰﾌﾟ 1-一次
00016	ﾋﾞｯﾄ	EXT-REQ	外部(ﾘﾓｰﾄ)-SV 要求(0:なし/1:要求)	読み出し/書き込み	
			(予備)		ﾙｰﾌﾟ 1-ニ次
00031	ﾋﾞｯﾄ	SCCM-REQ	ﾏﾆｭｱﾙｰﾓｰﾄﾞ要求(0:なし/1:要求)	読み出し/書き込み	
00032	ﾋﾞｯﾄ	R-REQ	ﾘﾓｰﾄﾓｰﾄﾞ要求(0:なし/1:要求)	読み出し/書き込み	
			(予備)		ﾙｰﾌﾟ 1-一次
00048	ﾋﾞｯﾄ	EXT-REQ	外部(ﾘﾓｰﾄ)-SV 要求(0:なし/1:要求)	読み出し/書き込み	
			(予備)		ﾙｰﾌﾟ 1-ニ次
00063	ﾋﾞｯﾄ	SCCM-REQ	ﾏﾆｭｱﾙｰﾓｰﾄﾞ要求(0:なし/1:要求)	読み出し/書き込み	
00064	ﾋﾞｯﾄ	R-REQ	ﾘﾓｰﾄﾓｰﾄﾞ要求(0:なし/1:要求)	読み出し/書き込み	
			(予備)		ﾙｰﾌﾟ 1-一次
00080	ﾋﾞｯﾄ	EXT-REQ	外部(ﾘﾓｰﾄ)-SV 要求(0:なし/1:要求)	読み出し/書き込み	
			(予備)		ﾙｰﾌﾟ 1-ニ次
00095	ﾋﾞｯﾄ	SCCM-REQ	ﾏﾆｭｱﾙｰﾓｰﾄﾞ要求(0:なし/1:要求)	読み出し/書き込み	
00096	ﾋﾞｯﾄ	R-REQ	ﾘﾓｰﾄﾓｰﾄﾞ要求(0:なし/1:要求)	読み出し/書き込み	
			(予備)		ﾙｰﾌﾟ 1-一次
00112	ﾋﾞｯﾄ	EXT-REQ	外部(ﾘﾓｰﾄ)-SV 要求(0:なし/1:要求)	読み出し/書き込み	
			(予備)		ﾙｰﾌﾟ 1-ニ次
00127	ﾋﾞｯﾄ	SCCM-REQ	ﾏﾆｭｱﾙｰﾓｰﾄﾞ要求(0:なし/1:要求)	読み出し/書き込み	
00128	ﾋﾞｯﾄ	R-REQ	ﾘﾓｰﾄﾓｰﾄﾞ要求(0:なし/1:要求)	読み出し/書き込み	

フリーデータ領域(100 ワード)

この領域は I/O 終端ボードがフリーになっていますので、ビットによって各ワードにアクセスできます。

この領域のフリーデータ領域アドレスは 40709 からとなります。この領域は共通領域になっていますので、それぞれの通信手段(Modbus, OPTO 等)で使用することが出来ます。

ｱﾄﾞﾚｽ	ｻｲｽﾞ	ﾃﾞｰﾀ	意味	ｱﾄﾘﾋﾞｭｰﾄ
00129	ﾋﾞｯﾄ	Wno_00-bit0	ﾌﾘｰ I/O 終端ﾜｰﾄﾞ No.00-ﾋﾞｯﾄ 0	読み出し/書き込み
00130	ﾋﾞｯﾄ	Wno_00-bit1	ﾌﾘｰ I/O 終端ﾜｰﾄﾞ No.00-ﾋﾞｯﾄ 1	読み出し/書き込み
00131	ﾋﾞｯﾄ	Wno_00-bit2	ﾌﾘｰ I/O 終端ﾜｰﾄﾞ No.00-ﾋﾞｯﾄ 2	読み出し/書き込み
00132	ﾋﾞｯﾄ	Wno_00-bit3	ﾌﾘｰ I/O 終端ﾜｰﾄﾞ No.00-ﾋﾞｯﾄ 3	読み出し/書き込み
00133	ﾋﾞｯﾄ	Wno_00-bit4	ﾌﾘｰ I/O 終端ﾜｰﾄﾞ No.00-ﾋﾞｯﾄ 4	読み出し/書き込み
00134	ﾋﾞｯﾄ	Wno_00-bit5	ﾌﾘｰ I/O 終端ﾜｰﾄﾞ No.00-ﾋﾞｯﾄ 5	読み出し/書き込み
00135	ﾋﾞｯﾄ	Wno_00-bit6	ﾌﾘｰ I/O 終端ﾜｰﾄﾞ No.00-ﾋﾞｯﾄ 6	読み出し/書き込み
00136	ﾋﾞｯﾄ	Wno_00-bit7	ﾌﾘｰ I/O 終端ﾜｰﾄﾞ No.00-ﾋﾞｯﾄ 7	読み出し/書き込み
00137	ﾋﾞｯﾄ	Wno_00-bit8	ﾌﾘｰ I/O 終端ﾜｰﾄﾞ No.00-ﾋﾞｯﾄ 8	読み出し/書き込み
00138	ﾋﾞｯﾄ	Wno_00-bit9	ﾌﾘｰ I/O 終端ﾜｰﾄﾞ No.00-ﾋﾞｯﾄ 9	読み出し/書き込み
00139	ﾋﾞｯﾄ	Wno_00-bit10	ﾌﾘｰ I/O 終端ﾜｰﾄﾞ No.00-ﾋﾞｯﾄ 10	読み出し/書き込み
00140	ﾋﾞｯﾄ	Wno_00-bit11	ﾌﾘｰ I/O 終端ﾜｰﾄﾞ No.00-ﾋﾞｯﾄ 11	読み出し/書き込み
00141	ﾋﾞｯﾄ	Wno_00-bit12	ﾌﾘｰ I/O 終端ﾜｰﾄﾞ No.00-ﾋﾞｯﾄ 12	読み出し/書き込み
00142	ﾋﾞｯﾄ	Wno_00-bit13	ﾌﾘｰ I/O 終端ﾜｰﾄﾞ No.00-ﾋﾞｯﾄ 13	読み出し/書き込み
00143	ﾋﾞｯﾄ	Wno_00-bit14	ﾌﾘｰ I/O 終端ﾜｰﾄﾞ No.00-ﾋﾞｯﾄ 14	読み出し/書き込み
00144	ﾋﾞｯﾄ	Wno_00-bit15	ﾌﾘｰ I/O 終端ﾜｰﾄﾞ No.00-ﾋﾞｯﾄ 15	読み出し/書き込み
01713	ﾋﾞｯﾄ	Wno_99-bit0	ﾌﾘｰ I/O 終端ﾜｰﾄﾞ No.99-ﾋﾞｯﾄ 0	読み出し/書き込み
01714	ﾋﾞｯﾄ	Wno_99-bit1	ﾌﾘｰ I/O 終端ﾜｰﾄﾞ No.99-ﾋﾞｯﾄ 1	読み出し/書き込み
01715	ﾋﾞｯﾄ	Wno_99-bit2	ﾌﾘｰ I/O 終端ﾜｰﾄﾞ No.99-ﾋﾞｯﾄ 2	読み出し/書き込み
01716	ﾋﾞｯﾄ	Wno_99-bit3	ﾌﾘｰ I/O 終端ﾜｰﾄﾞ No.99-ﾋﾞｯﾄ 3	読み出し/書き込み
01717	ﾋﾞｯﾄ	Wno_99-bit4	ﾌﾘｰ I/O 終端ﾜｰﾄﾞ No.99-ﾋﾞｯﾄ 4	読み出し/書き込み
01718	ﾋﾞｯﾄ	Wno_99-bit5	ﾌﾘｰ I/O 終端ﾜｰﾄﾞ No.99-ﾋﾞｯﾄ 5	読み出し/書き込み
01719	ﾋﾞｯﾄ	Wno_99-bit6	ﾌﾘｰ I/O 終端ﾜｰﾄﾞ No.99-ﾋﾞｯﾄ 6	読み出し/書き込み
01720	ﾋﾞｯﾄ	Wno_99-bit7	ﾌﾘｰ I/O 終端ﾜｰﾄﾞ No.99-ﾋﾞｯﾄ 7	読み出し/書き込み
01721	ﾋﾞｯﾄ	Wno_99-bit8	ﾌﾘｰ I/O 終端ﾜｰﾄﾞ No.99-ﾋﾞｯﾄ 8	読み出し/書き込み
01722	ﾋﾞｯﾄ	Wno_99-bit9	ﾌﾘｰ I/O 終端ﾜｰﾄﾞ No.99-ﾋﾞｯﾄ 9	読み出し/書き込み
01723	ﾋﾞｯﾄ	Wno_99-bit10	ﾌﾘｰ I/O 終端ﾜｰﾄﾞ No.99-ﾋﾞｯﾄ 10	読み出し/書き込み
01724	ﾋﾞｯﾄ	Wno_99-bit11	ﾌﾘｰ I/O 終端ﾜｰﾄﾞ No.99-ﾋﾞｯﾄ 11	読み出し/書き込み
01725	ﾋﾞｯﾄ	Wno_99-bit12	ﾌﾘｰ I/O 終端ﾜｰﾄﾞ No.99-ﾋﾞｯﾄ 12	読み出し/書き込み
01726	ﾋﾞｯﾄ	Wno_99-bit13	ﾌﾘｰ I/O 終端ﾜｰﾄﾞ No.99-ﾋﾞｯﾄ 13	読み出し/書き込み
01727	ﾋﾞｯﾄ	Wno_99-bit14	ﾌﾘｰ I/O 終端ﾜｰﾄﾞ No.99-ﾋﾞｯﾄ 14	読み出し/書き込み
01728	ﾋﾞｯﾄ	Wno_99-bit15	ﾌﾘｰ I/O 終端ﾜｰﾄﾞ No.99-ﾋﾞｯﾄ 15	読み出し/書き込み

ディジタルデータ監視領域(アドレス：10001 から 10800)

ディジタル入力状態

この領域はディジタル入力状態を示します。(DI1 から 10)

ｱﾄﾞﾚｽ	ｻｲｽﾞ	ﾃﾞｰﾀ	意味	ｱﾄﾘﾋﾞｭｰﾄ
10002	ﾋﾞｯﾄ	DI1	ﾃﾞｨｼﾞﾀﾙ入力(DI1)状態(0:OFF/1:ON)	読み込み
10003	ﾋﾞｯﾄ	DI2	ﾃﾞｨｼﾞﾀﾙ入力(DI2)状態(0:OFF/1:ON)	読み込み
10004	ﾋﾞｯﾄ	DI3	ﾃﾞｨｼﾞﾀﾙ入力(DI3)状態(0:OFF/1:ON)	読み込み
10005	ﾋﾞｯﾄ	DI4	ﾃﾞｨｼﾞﾀﾙ入力(DI4)状態(0:OFF/1:ON)	読み込み
10006	ﾋﾞｯﾄ	DI5	ﾃﾞｨｼﾞﾀﾙ入力(DI5)状態(0:OFF/1:ON)	読み込み
10007	ﾋﾞｯﾄ	DI6	ﾃﾞｨｼﾞﾀﾙ入力(DI6)状態(0:OFF/1:ON)	読み込み
10008	ﾋﾞｯﾄ	DI7	ﾃﾞｨｼﾞﾀﾙ入力(DI7)状態(0:OFF/1:ON)	読み込み
10009	ﾋﾞｯﾄ	DI8	ﾃﾞｨｼﾞﾀﾙ入力(DI8)状態(0:OFF/1:ON)	読み込み
10010	ﾋﾞｯﾄ	DI9	ﾃﾞｨｼﾞﾀﾙ入力(DI9)状態(0:OFF/1:ON)	読み込み
10011	ﾋﾞｯﾄ	DI10	ﾃﾞｨｼﾞﾀﾙ入力(DI10)状態(0:OFF/1:ON)	読み込み

ディジタル出力状態

この領域はディジタル出力状態を示します。(DO1 から 10)

ｱﾄﾞﾚｽ	ｻｲｽﾞ	ﾃﾞｰﾀ	意味	ｱﾄﾘﾋﾞｭｰﾄ
10017	ﾋﾞｯﾄ	DO1	ﾃﾞｨｼﾞﾀﾙ出力(DO1)状態(0:OFF/1:ON)	読み込み
10018	ﾋﾞｯﾄ	DO2	ﾃﾞｨｼﾞﾀﾙ出力(DO2)状態(0:OFF/1:ON)	読み込み
10019	ﾋﾞｯﾄ	DO3	ﾃﾞｨｼﾞﾀﾙ出力(DO3)状態(0:OFF/1:ON)	読み込み
10020	ﾋﾞｯﾄ	DO4	ﾃﾞｨｼﾞﾀﾙ出力(DO4)状態(0:OFF/1:ON)	読み込み
10021	ﾋﾞｯﾄ	DO5	ﾃﾞｨｼﾞﾀﾙ出力(DO5)状態(0:OFF/1:ON)	読み込み
10022	ﾋﾞｯﾄ	DO6	ﾃﾞｨｼﾞﾀﾙ出力(DO6)状態(0:OFF/1:ON)	読み込み
10023	ﾋﾞｯﾄ	DO7	ﾃﾞｨｼﾞﾀﾙ出力(DO7)状態(0:OFF/1:ON)	読み込み
10024	ﾋﾞｯﾄ	DO8	ﾃﾞｨｼﾞﾀﾙ出力(DO8)状態(0:OFF/1:ON)	読み込み
10025	ﾋﾞｯﾄ	DO9	ﾃﾞｨｼﾞﾀﾙ出力(DO9)状態(0:OFF/1:ON)	読み込み
10026	ﾋﾞｯﾄ	DO10	ﾃﾞｨｼﾞﾀﾙ出力(DO10)状態(0:OFF/1:ON)	読み込み

システム異常状態

この領域はシステム異常状態を示します。

ｱﾄﾞﾚｽ	ｻｲｽﾞ	ﾃﾞｰﾀ	意味	ｱﾄﾘﾋﾞｭｰﾄ
10065	ﾋﾞｯﾄ	Ai 異状 PV-1ch	ﾌﾟﾛｾｽ値入力 1(電圧入力)異状状態(0:正常/1:異状)	読み込み
10066	ﾋﾞｯﾄ	Ai 異状 PV-2ch	ﾌﾟﾛｾｽ値入力 2(電圧入力)異状状態(0:正常/1:異状)	読み込み
10067	ﾋﾞｯﾄ	Ai 異状 Ai-1ch	AI1 入力異状状態(0:正常/1:異状)	読み込み
10068	ﾋﾞｯﾄ	Ai 異状 Ai-2ch	AI2 入力異状状態(0:正常/1:異状)	読み込み
10069	ﾋﾞｯﾄ	Ai 異状 Ai-3ch	AI3 入力異状状態(0:正常/1:異状)	読み込み
10070	ﾋﾞｯﾄ	Ai 異状 Ai-4ch	AI4 入力異状状態(0:正常/1:異状)	読み込み
10071	ﾋﾞｯﾄ	Ai 異状 Ai-5ch	AI5 入力異状状態(0:正常/1:異状)	読み込み
10072	ﾋﾞｯﾄ	Ai 異状 Ai-6ch	AI6 入力異状状態(0:正常/1:異状)	読み込み
10097	ﾋﾞｯﾄ	Ai 異状-TC､Pt 直接入力-1ch	ﾌﾟﾛｾｽ値入力 1(TC､Pt 入力)異状状態(0:正常/1:異状)	読み込み
10098	ﾋﾞｯﾄ	Ai 異状-TC､Pt 直接入力-2ch	ﾌﾟﾛｾｽ値入力 2(TC､Pt 入力)異状状態(0:正常/1:異状)	読み込み
10113	ﾋﾞｯﾄ	MV 読み出し異状-MI-1	MI-1 出力異状状態(0:正常/1:異状)	読み込み
10114	ﾋﾞｯﾄ	MV 読み出し異状-MI-2	MI-2 出力異状状態(0:正常/1:異状)	読み込み
10115	ﾋﾞｯﾄ	MV 読み出し異状-MI-3	MI-3 出力異状状態(0:正常/1:異状)	読み込み
10116	ﾋﾞｯﾄ	MV 読み出し異状-MI-4	MI-4 出力異状状態(0:正常/1:異状)	読み込み
10129	ﾋﾞｯﾄ			読み込み

システム警告状態

この領域は種々のシステム警告状態を示します。

ｱﾄﾞﾚｽ	ｻｲｽﾞ	ﾃﾞｰﾀ	意味	ｱﾄﾘﾋﾞｭｰﾄ
10305	ﾋﾞｯﾄ	ﾌﾗｯｼｭ ROM 消去ｴﾗｰ	ﾌﾗｯｼｭ ROM 消去ｴﾗ状態(0:正常/1:ｴﾗｰ)	読み込み
10306	ﾋﾞｯﾄ	ﾌﾗｯｼｭ ROM 書き込みｴﾗｰ	ﾌﾗｯｼｭ ROM 書き込みｴﾗ状態(0:正常/1:ｴﾗｰ)	読み込み
10307	ﾋﾞｯﾄ	ﾍﾞｰｼｯｸｻｲｸﾙ過大	ﾍﾞｰｼｯｸｻｲｸﾙ過大状態(0:正常/1:ｴﾗ)	読み込み
10308	ﾋﾞｯﾄ	ﾌﾗｯｼｭ ROM 開始領域ｴﾗｰ	ﾌﾗｯｼｭ ROM 開始領域ｴﾗ状態(0:正常/1:ｴﾗ)	読み込み
10309	ﾋﾞｯﾄ	ﾌﾗｯｼｭ ROM 第二領域ｴﾗｰ	ﾌﾗｯｼｭ ROM 第二領域ｴﾗ状態(0:正常/1:ｴﾗ)	読み込み
10321	ﾋﾞｯﾄ	ﾙｰﾌﾟ 1 ｳｪｲ計算 STOP	ﾙｰﾌﾟ 1 ｳｪｲ計算状態(0:RUN/1:STOP)	読み込み
10322	ﾋﾞｯﾄ	ﾙｰﾌﾟ 2 ｳｪｲ計算 STOP	ﾙｰﾌﾟ 2 ｳｪｲ計算状態(0:RUN/1:STOP)	読み込み
10323	ﾋﾞｯﾄ	ﾙｰﾌﾟ 3 ｳｪｲ計算 STOP	ﾙｰﾌﾟ 3 ｳｪｲ計算状態(0:RUN/1:STOP)	読み込み
10324	ﾋﾞｯﾄ	ﾙｰﾌﾟ 4 ｳｪｲ計算 STOP	ﾙｰﾌﾟ 4 ｳｪｲ計算状態(0:RUN/1:STOP)	読み込み
10337	ﾋﾞｯﾄ	ﾙｰﾌﾟ 1 ｳｪｲ接続ｴﾗｰ	ﾙｰﾌﾟ 1 ｳｪｲ接続ｴﾗ状態(0:正常/1:ｴﾗ)	読み込み
10338	ﾋﾞｯﾄ	ﾙｰﾌﾟ 2 ｳｪｲ接続ｴﾗｰ	ﾙｰﾌﾟ 2 ｳｪｲ接続ｴﾗ状態(0:正常/1:ｴﾗ)	読み込み
10339	ﾋﾞｯﾄ	ﾙｰﾌﾟ 3 ｳｪｲ接続ｴﾗｰ	ﾙｰﾌﾟ 3 ｳｪｲ接続ｴﾗ状態(0:正常/1:ｴﾗ)	読み込み
10340	ﾋﾞｯﾄ	ﾙｰﾌﾟ 4 ｳｪｲ接続ｴﾗｰ	ﾙｰﾌﾟ 4 ｳｪｲ接続ｴﾗ状態(0:正常/1:ｴﾗ)	読み込み
10353	ﾋﾞｯﾄ	OPTO 接続ｴﾗ	OPTO 通信ｴﾗ状態(0:正常/1:ｴﾗ)	読み込み
10369	ﾋﾞｯﾄ	ｿﾌﾄﾛｼﾞｯｸ計算 STOP	ｿﾌﾄﾛｼﾞｯｸ計算状態(0:RUN/1:STOP)	読み込み

コントロールステータス

この領域は種々のコントロールステータスを示します。(ループ 1 から 4)

ｱﾄﾞﾚｽ	ﾀｲﾌﾟ	ﾃﾞｰﾀ	意味	ｱﾄﾘﾋﾞｭｰﾄ	
10545	ﾋﾞｯﾄ	FLT	ﾌｫﾙﾄ状態(0:正常/1:ｴﾗｰ)[*1]	読み込み	ﾙｰﾌﾟ 1-一次
10546	ﾋﾞｯﾄ	LS	LS(ﾛｰｶﾙ又は SCC)ﾓｰﾄﾞ(0:非 LS/1:LS)	読み込み	
10547	ﾋﾞｯﾄ	SCC ｲﾈｰﾌﾞﾙ	SCC(通信手段からのｺﾝﾄﾛｰﾙ)ｲﾈｰﾌﾞﾙ(0:作動不可/1:作動可)	読み込み	
10548	ﾋﾞｯﾄ	NOT-A	NOT-A(非自動ﾓｰﾄﾞ)(0:自動/1:非自動)	読み込み	
10549	ﾋﾞｯﾄ	L-RREQ	L-REQ(ﾛｰｶﾙ要求)(0:要求無し/1:ﾛｰｶﾙ要求)	読み込み	
10550	ﾋﾞｯﾄ	EXT-REQ	EXT-REQ(外部(ﾘﾓｰﾄ)-SV 要求)(0:要求無し/外部要求)	読み込み	
10551	ﾋﾞｯﾄ		(予備)		
10552	ﾋﾞｯﾄ	NORM	ｺﾝﾄﾛｰﾙ動作状態(0:反対/1:正常)	読み込み	
			(予備)		
10554	ﾋﾞｯﾄ	L-mode	ﾛｰｶﾙﾓｰﾄﾞ(0:非ﾛｰｶﾙ/1:ﾛｰｶﾙ)	読み込み	
10555	ﾋﾞｯﾄ	EXT-mode	外部(ﾘﾓｰﾄ)-SV ﾓｰﾄﾞ(0:非外部 SV/1:外部 SV)	読み込み	
			(予備)		
10558	ﾋﾞｯﾄ	EX-M	外部-MV ﾓｰﾄﾞ(0:非外部-MV/1:外部-MV)	読み込み	
			(予備)		
10564	ﾋﾞｯﾄ	ΔMV(DMV)	MV 変化率ﾘﾐｯﾄ状態(0:OFF/1:ON)	読み込み	
			(予備)		
10567	ﾋﾞｯﾄ	MVL	MV-下限警報状態(0:OFF/1:ON)	読み込み	
10568	ﾋﾞｯﾄ	MVH	MV-上限警報状態(0:OFF/1:ON)	読み込み	
10569	ﾋﾞｯﾄ	DVL	DV-下限警報状態(0:OFF/1:ON)	読み込み	
10570	ﾋﾞｯﾄ	DVH	DV-上限警報状態(0:OFF/1:ON)	読み込み	
10571	ﾋﾞｯﾄ	DPL	PV-変化率下限ﾘﾐｯﾄ(0:OFF/1:ON)	読み込み	
10572	ﾋﾞｯﾄ	DPH	PV-変化率上限ﾘﾐｯﾄ(0:OFF/1:ON)	読み込み	
10573	ﾋﾞｯﾄ	PVL	PV-下限警報状態(0:OFF/1:ON)	読み込み	
10574	ﾋﾞｯﾄ	PVH	MV-上限警報状態(0:OFF/1:ON)	読み込み	
10575	ﾋﾞｯﾄ	SVL	SV-下限警報状態(0:OFF/1:ON)	読み込み	
10576	ﾋﾞｯﾄ	SVH	SV-上限警報状態(0:OFF/1:ON)	読み込み	
10577	ﾋﾞｯﾄ	FLT	ｱﾄﾞﾚｽに同じ 10545[*1]	読み込み	ﾙｰﾌﾟ 1-二次
10578	ﾋﾞｯﾄ	LS	LS(ﾛｰｶﾙ又は SCC)ﾓｰﾄﾞ(0:非 LS/1:LS)	読み込み	
10579	ﾋﾞｯﾄ	SCC ｲﾈｰﾌﾞﾙ	SCC(通信手段からのｺﾝﾄﾛｰﾙ)ｲﾈｰﾌﾞﾙ(0:作動不可/1:作動可)	読み込み	
10580	ﾋﾞｯﾄ	NOT-A	NOT-A(非自動ﾓｰﾄﾞ)(0:自動/1:非自動)	読み込み	
10581	ﾋﾞｯﾄ	A-RREQ	A-REQ(自動ﾓｰﾄﾞ要求)(0:自動/1:非自動)	読み込み	
10582	ﾋﾞｯﾄ	R-REQ	R-REQ(ﾘﾓｰﾄ-SV 要求)(0:要求無し/自動要求)	読み込み	
10583	ﾋﾞｯﾄ		(予備)	読み込み	
10584	ﾋﾞｯﾄ	NORM	ｺﾝﾄﾛｰﾙ作動(0:反対/1:正常)	読み込み	
10585	ﾋﾞｯﾄ	PV-TRACK	PV-TRACK(PV ﾄﾗｯｷﾝｸﾞ)(0:非 PV ﾄﾗｯｷﾝｸﾞ/1:PV ﾄﾗｯｷﾝｸﾞ)	読み込み	
10586	ﾋﾞｯﾄ	L-mode	ﾛｰｶﾙﾓｰﾄﾞ(0:非ﾛｰｶﾙ/1:ﾛｰｶﾙ)	読み込み	
10587	ﾋﾞｯﾄ	R-mode	ﾘﾓｰﾄﾓｰﾄﾞ(0:非ﾘﾓｰﾄ/1:ﾘﾓｰﾄ)	読み込み	
10588	ﾋﾞｯﾄ	SCC-mode	SCC ﾓｰﾄﾞ(0:非 SCC/1:SCC)	読み込み	
10589	ﾋﾞｯﾄ	SMAN	SMAN(ｿﾌﾄｳｪｱｰﾏﾆｭｱﾙ)(0:非 SMAN/1:SMAN)	読み込み	
10590	ﾋﾞｯﾄ	EX-M	外部-MV ﾓｰﾄﾞ(0:非外部 MV/1:外部 MV)	読み込み	
10591	ﾋﾞｯﾄ	M-mode	ﾏﾆｭｱﾙﾓｰﾄﾞ(0:非ﾏﾆｭｱﾙ/1:ﾏﾆｭｱﾙ)	読み込み	
10592	ﾋﾞｯﾄ	HM	ﾊｰﾄﾞﾏﾆｭｱﾙﾓｰﾄﾞ(ﾊﾞｯｸｱｯﾌﾟ)(0:非 HM/1:ﾏﾆｭｱﾙﾊﾞｯｸｱｯﾌﾟ)	読み込み	
			(予備)		
10596	ﾋﾞｯﾄ	ΔMV(DMV)	MV 変化率ﾘﾐｯﾄ状態(0:OFF/1:ON)	読み込み	
			(予備)		
10599	ﾋﾞｯﾄ	MVL	MV-下限警報状態(0:OFF/1:ON)	読み込み	
10600	ﾋﾞｯﾄ	MVH	MV-上限警報状態(0:OFF/1:ON)	読み込み	
10601	ﾋﾞｯﾄ	DVL	DV-下限警報状態(0:OFF/1:ON)	読み込み	
10602	ﾋﾞｯﾄ	DVH	DV-上限警報状態(0:OFF/1:ON)	読み込み	
10603	ﾋﾞｯﾄ	DPL	PV-変化率下限ﾘﾐｯﾄ(0:OFF/1:ON)	読み込み	
10604	ﾋﾞｯﾄ	DPH	PV-変化率上限ﾘﾐｯﾄ(0:OFF/1:ON)	読み込み	
10605	ﾋﾞｯﾄ	PVL	PV-下限警報状態(0:OFF/1:ON)	読み込み	
10606	ﾋﾞｯﾄ	PVH	MV-上限警報状態(0:OFF/1:ON)	読み込み	
10607	ﾋﾞｯﾄ	SVL	SV-下限警報状態(0:OFF/1:ON)	読み込み	
10608	ﾋﾞｯﾄ	SVH	SV-上限警報状態(0:OFF/1:ON)	読み込み	
10609	ﾋﾞｯﾄ			読み込み	ﾙｰﾌﾟ 2-一次
同上					
10640	ﾋﾞｯﾄ			読み込み	
10641	ﾋﾞｯﾄ			読み込み	ﾙｰﾌﾟ 2-二次
同上					
10672	ﾋﾞｯﾄ			読み込み	
10673	ﾋﾞｯﾄ			読み込み	ﾙｰﾌﾟ 3-一次
同上					
10704	ﾋﾞｯﾄ			読み込み	
10705	ﾋﾞｯﾄ			読み込み	ﾙｰﾌﾟ 3-二次
同上					
10736	ﾋﾞｯﾄ			読み込み	
10737	ﾋﾞｯﾄ			読み込み	ﾙｰﾌﾟ 4-一次
同上					
10768	ﾋﾞｯﾄ			読み込み	
10769	ﾋﾞｯﾄ			読み込み	ﾙｰﾌﾟ 4-二次
同上					
10800	ﾋﾞｯﾄ			読み込み	

アナログデータ監視領域(アドレス：30001 から 30067)

アナログ入力

この領域はアナログ入力を示します。

ｱﾄﾞﾚｽ	ｻｲｽﾞ	ﾃﾞｰﾀ	意味	ｱﾄﾘﾋﾞｭｰﾄ	ﾕﾆｯﾄ
30001	ﾜｰﾄﾞ	PV1	ﾌﾟﾛｾｽ値入力 1(電圧入力)	読み込み	0.01%fs
30002	ﾜｰﾄﾞ	PV2	ﾌﾟﾛｾｽ値入力 2(電圧入力)	読み込み	0.01%fs
30003	ﾜｰﾄﾞ	AI1	ｱﾅﾛｸﾞ入力 AI1 入力	読み込み	0.01%fs
30004	ﾜｰﾄﾞ	AI2	ｱﾅﾛｸﾞ入力 AI2 入力	読み込み	0.01%fs
30005	ﾜｰﾄﾞ	AI3	ｱﾅﾛｸﾞ入力 AI3 入力	読み込み	0.01%fs
30006	ﾜｰﾄﾞ	AI4	ｱﾅﾛｸﾞ入力 AI4 入力	読み込み	0.01%fs
30007	ﾜｰﾄﾞ	AI5	ｱﾅﾛｸﾞ入力 AI5 入力	読み込み	0.01%fs
30008	ﾜｰﾄﾞ	AI6	ｱﾅﾛｸﾞ入力 AI6 入力	読み込み	0.01%fs
30009	ﾜｰﾄﾞ	PVD1 直接入力	ﾌﾟﾛｾｽ値入力 1(TC､Pt100 入力)	読み込み	0.01%fs
30010	ﾜｰﾄﾞ	PVD2 直接入力	ﾌﾟﾛｾｽ値入力 2(TC､Pt100 入力)	読み込み	0.01%fs

アナログ出力

この領域はアナログ出力を示します。

ｱﾄﾞﾚｽ	ｻｲｽﾞ	ﾃﾞｰﾀ	意味	ｱﾄﾘﾋﾞｭｰﾄ	単位
30011	ﾜｰﾄﾞ	MI1	4～20mADC MI1 出力	読み込み	0.01%fs
30012	ﾜｰﾄﾞ	MI2	4～20mADC MI2 出力	読み込み	0.01%fs
30013	ﾜｰﾄﾞ	MI3	4～20mADC MI3 出力	読み込み	0.01%fs
30014	ﾜｰﾄﾞ	MI4	4～20mADC MI4 出力	読み込み	0.01%fs
30015	ﾜｰﾄﾞ	AO1	1～5VDC AO1 出力	読み込み	0.01%fs
30016	ﾜｰﾄﾞ	AO2	1～5VDC AO2 出力	読み込み	0.01%fs
30017	ﾜｰﾄﾞ	AO3	1～5VDC AO3 出力	読み込み	0.01%fs
30018	ﾜｰﾄﾞ	AO4	1～5VDC AO4 出力	読み込み	0.01%fs
30019	ﾜｰﾄﾞ	AO5	1～5VDC AO5 出力	読み込み	0.01%fs

コントロール変数

この領域は種々のコントロールの変数を示します。

ｱﾄﾞﾚｽ	ｻｲｽﾞ	ﾃﾞｰﾀ	意味	ｱﾄﾘﾋﾞｭｰﾄ	単位	
30020	ﾜｰﾄﾞ	PV	ﾙｰﾌﾟ 1-1 次 PV	読み込み	0.01%fs/桁	ﾙｰﾌﾟ 1-1 次
30021	ﾜｰﾄﾞ	SV	ﾙｰﾌﾟ 1-1 次 SV	読み込み	0.01%fs/桁	
30022	ﾜｰﾄﾞ	MV	ﾙｰﾌﾟ 1-1 次 MV	読み込み	0.01%fs/桁	
30023	ﾜｰﾄﾞ	R-SV	ﾙｰﾌﾟ 1-1 次 R-SV	読み込み	0.01%fs/桁	
30024	ﾜｰﾄﾞ	DV	ﾙｰﾌﾟ 1-1 次 DV	読み込み	0.01%fs/桁	
30025	ﾜｰﾄﾞ	DMV	ﾙｰﾌﾟ 1-1 次ΔMV	読み込み	0.01%fs/桁	
30026	ﾜｰﾄﾞ	PV	ﾙｰﾌﾟ 1-2 次 PV	読み込み	0.01%fs/桁	ﾙｰﾌﾟ 1-2 次
30027	ﾜｰﾄﾞ	SV	ﾙｰﾌﾟ 1-2 次 SV	読み込み	0.01%fs/桁	
30028	ﾜｰﾄﾞ	MV	ﾙｰﾌﾟ 1-2 次 MV	読み込み	0.01%fs/桁	
30029	ﾜｰﾄﾞ	CAS-SV	ﾙｰﾌﾟ 1-2 次 R-SV	読み込み	0.01%fs/桁	
30030	ﾜｰﾄﾞ	DV	ﾙｰﾌﾟ 1-2 次 DV	読み込み	0.01%fs/桁	
30031	ﾜｰﾄﾞ	DMV	ﾙｰﾌﾟ 1-2 次ΔMV	読み込み	0.01%fs/桁	
30032	ﾜｰﾄﾞ	PV	ﾙｰﾌﾟ 1-1 次 PV	読み込み	0.01%fs/桁	ﾙｰﾌﾟ 2-1 次
30033	ﾜｰﾄﾞ	SV	ﾙｰﾌﾟ 1-1 次 SV	読み込み	0.01%fs/桁	
30034	ﾜｰﾄﾞ	MV	ﾙｰﾌﾟ 1-1 次 MV	読み込み	0.01%fs/桁	
30035	ﾜｰﾄﾞ	R-SV	ﾙｰﾌﾟ 1-1 次 R-SV	読み込み	0.01%fs/桁	
30036	ﾜｰﾄﾞ	DV	ﾙｰﾌﾟ 1-1 次 DV	読み込み	0.01%fs/桁	
30037	ﾜｰﾄﾞ	DMV	ﾙｰﾌﾟ 1-1 次ΔMV	読み込み	0.01%fs/桁	
30038	ﾜｰﾄﾞ	PV	ﾙｰﾌﾟ 2-2 次 PV	読み込み	0.01%fs/桁	ﾙｰﾌﾟ 2-2 次
30039	ﾜｰﾄﾞ	SV	ﾙｰﾌﾟ 2-2 次 SV	読み込み	0.01%fs/桁	
30040	ﾜｰﾄﾞ	MV	ﾙｰﾌﾟ 2-2 次 MV	読み込み	0.01%fs/桁	
30041	ﾜｰﾄﾞ	CAS-SV	ﾙｰﾌﾟ 2-2 次 R-SV	読み込み	0.01%fs/桁	
30042	ﾜｰﾄﾞ	DV	ﾙｰﾌﾟ 2-2 次 DV	読み込み	0.01%fs/桁	
30043	ﾜｰﾄﾞ	DMV	ﾙｰﾌﾟ 2-2 次ΔMV	読み込み	0.01%fs/桁	
30044	ﾜｰﾄﾞ	PV	ﾙｰﾌﾟ 3-1 次 PV	読み込み	0.01%fs/桁	ﾙｰﾌﾟ 3-1 次
30045	ﾜｰﾄﾞ	SV	ﾙｰﾌﾟ 3-1 次 SV	読み込み	0.01%fs/桁	
30046	ﾜｰﾄﾞ	MV	ﾙｰﾌﾟ 3-1 次 MV	読み込み	0.01%fs/桁	
30047	ﾜｰﾄﾞ	R-SV	ﾙｰﾌﾟ 3-1 次 R-SV	読み込み	0.01%fs/桁	
30048	ﾜｰﾄﾞ	DV	ﾙｰﾌﾟ 3-1 次 DV	読み込み	0.01%fs/桁	
30049	ﾜｰﾄﾞ	DMV	ﾙｰﾌﾟ 3-1 次ΔMV	読み込み	0.01%fs/桁	
30050	ﾜｰﾄﾞ	PV	ﾙｰﾌﾟ 3-2 次 PV	読み込み	0.01%fs/桁	ﾙｰﾌﾟ 3-2 次
30051	ﾜｰﾄﾞ	SV	ﾙｰﾌﾟ 3-2 次 SV	読み込み	0.01%fs/桁	
30052	ﾜｰﾄﾞ	MV	ﾙｰﾌﾟ 3-2 次 MV	読み込み	0.01%fs/桁	
30053	ﾜｰﾄﾞ	CAS-SV	ﾙｰﾌﾟ 3-2 次 R-SV	読み込み	0.01%fs/桁	
30054	ﾜｰﾄﾞ	DV	ﾙｰﾌﾟ 3-2 次 DV	読み込み	0.01%fs/桁	
30055	ﾜｰﾄﾞ	DMV	ﾙｰﾌﾟ 3-2 次ΔMV	読み込み	0.01%fs/桁	
30056	ﾜｰﾄﾞ	PV	ﾙｰﾌﾟ 4-1 次 PV	読み込み	0.01%fs/桁	ﾙｰﾌﾟ 4-1 次
30057	ﾜｰﾄﾞ	SV	ﾙｰﾌﾟ 4-1 次 SV	読み込み	0.01%fs/桁	
30058	ﾜｰﾄﾞ	MV	ﾙｰﾌﾟ 4-1 次 MV	読み込み	0.01%fs/桁	
30059	ﾜｰﾄﾞ	R-SV	ﾙｰﾌﾟ 4-1 次 R-SV	読み込み	0.01%fs/桁	
30060	ﾜｰﾄﾞ	DV	ﾙｰﾌﾟ 4-1 次 DV	読み込み	0.01%fs/桁	
30061	ﾜｰﾄﾞ	DMV	ﾙｰﾌﾟ 4-1 次ΔMV	読み込み	0.01%fs/桁	
30062	ﾜｰﾄﾞ	PV	ﾙｰﾌﾟ 4-2 次 PV	読み込み	0.01%fs/桁	ﾙｰﾌﾟ 4-2 次
30063	ﾜｰﾄﾞ	SV	ﾙｰﾌﾟ 4-2 次 SV	読み込み	0.01%fs/桁	
30064	ﾜｰﾄﾞ	MV	ﾙｰﾌﾟ 4-2 次 MV	読み込み	0.01%fs/桁	
30065	ﾜｰﾄﾞ	CAS-SV	ﾙｰﾌﾟ 4-2 次 R-SV	読み込み	0.01%fs/桁	
30066	ﾜｰﾄﾞ	DV	ﾙｰﾌﾟ 4-2 次 DV	読み込み	0.01%fs/桁	
30067	ﾜｰﾄﾞ	DMV	ﾙｰﾌﾟ 4-2 次ΔMV	読み込み	0.01%fs/桁	

アナログデータ監視及び修正領域(アドレス：40001 から 40808)

定数

この領域は定数パラメーター設定領域を示します。(ループ 1 から 4)

ｱﾄﾞﾚｽ	ｻｲｽﾞ	ﾃﾞｰﾀ	意味	ｱﾄﾘﾋﾞｭｰﾄ	単位	
40001	ﾜｰﾄﾞ	CON01	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON01)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	ﾙｰﾌﾟ 1
40002	ﾜｰﾄﾞ	CON02	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON02)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40003	ﾜｰﾄﾞ	CON03	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON03)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40004	ﾜｰﾄﾞ	CON04	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON04)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40005	ﾜｰﾄﾞ	CON05	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON05)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40006	ﾜｰﾄﾞ	CON06	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON06)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40007	ﾜｰﾄﾞ	CON07	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON07)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40008	ﾜｰﾄﾞ	CON08	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON08)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40009	ﾜｰﾄﾞ	CON09	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON09)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40010	ﾜｰﾄﾞ	CON10	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON10)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40011	ﾜｰﾄﾞ	CON11	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON11)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40012	ﾜｰﾄﾞ	CON12	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON12)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40013	ﾜｰﾄﾞ	CON13	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON13)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40014	ﾜｰﾄﾞ	CON14	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON14)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40015	ﾜｰﾄﾞ	CON15	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON15)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40016	ﾜｰﾄﾞ	CON16	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON16)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40017	ﾜｰﾄﾞ	CON17	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON17)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40018	ﾜｰﾄﾞ	CON18	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON18)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40019	ﾜｰﾄﾞ	CON19	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON19)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40020	ﾜｰﾄﾞ	CON20	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON20)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40021	ﾜｰﾄﾞ	CON21	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON21)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40022	ﾜｰﾄﾞ	CON22	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON22)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40023	ﾜｰﾄﾞ	CON23	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON23)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40024	ﾜｰﾄﾞ	CON24	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON24)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40025	ﾜｰﾄﾞ	CON25	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON25)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40026	ﾜｰﾄﾞ	CON26	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON26)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40027	ﾜｰﾄﾞ	CON27	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON27)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40028	ﾜｰﾄﾞ	CON28	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON28)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40029	ﾜｰﾄﾞ	CON29	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON29)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40030	ﾜｰﾄﾞ	CON30	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON30)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40031	ﾜｰﾄﾞ	CON31	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON31)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40032	ﾜｰﾄﾞ	CON32	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON32)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40033	ﾜｰﾄﾞ	CON33	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON33)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40034	ﾜｰﾄﾞ	CON34	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON34)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40035	ﾜｰﾄﾞ	CON35	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON35)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40036	ﾜｰﾄﾞ	CON36	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON36)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40037	ﾜｰﾄﾞ	CON37	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON37)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40038	ﾜｰﾄﾞ	CON38	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON38)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40039	ﾜｰﾄﾞ	CON39	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON39)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40040	ﾜｰﾄﾞ	CON40	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON40)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40041	ﾜｰﾄﾞ	CON41	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON41)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40042	ﾜｰﾄﾞ	CON42	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON42)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40043	ﾜｰﾄﾞ	CON43	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON43)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40044	ﾜｰﾄﾞ	CON44	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON44)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40045	ﾜｰﾄﾞ	CON45	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON45)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40046	ﾜｰﾄﾞ	CON46	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON46)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40047	ﾜｰﾄﾞ	CON47	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON47)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40048	ﾜｰﾄﾞ	CON48	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON48)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40049	ﾜｰﾄﾞ	CON01	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON01)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	ﾙｰﾌﾟ 2
～	～	～	～	～	～	
40096	ﾜｰﾄﾞ	CON48	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON48)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40097	ﾜｰﾄﾞ	CON01	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON01)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	ﾙｰﾌﾟ 3
～	～	～	～	～	～	
40144	ﾜｰﾄﾞ	CON48	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON48)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40145	ﾜｰﾄﾞ	CON01	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON01)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	ﾙｰﾌﾟ 4
～	～	～	～	～	～	
40192	ﾜｰﾄﾞ	CON48	ﾙｰﾌﾟ 1 定数(CON48)	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	

コントロールパラメーター(1 次-PID、RATIO、PROGRAM/2 次-PID)

この領域はPID パラメータの設定領域を示します。(ループ 1 から 4)

ｱﾄﾞﾚｽ	ｻｲｽﾞ	ﾃﾞｰﾀ	意味	ｱﾄﾘﾋﾞｭｰﾄ	単位	
40193	ﾜｰﾄﾞ	DVH	偏差上限警報定	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	ﾙｰﾌﾟ 1-1 次
40194	ﾜｰﾄﾞ	SV-H	SV 上限警報設定	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	*(PID 時)
40195	ﾜｰﾄﾞ	SV-L	SV 下限警報設定	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40196	ﾜｰﾄﾞ	PV-H	PV 上限警報設定	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40197	ﾜｰﾄﾞ	PV-L	PV 下限警報設定	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40198	ﾜｰﾄﾞ	MV-H	MV 上限警報設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40199	ﾜｰﾄﾞ	MV-L	MV 下限警報設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40200	ﾜｰﾄﾞ	DPV	PV 変化率設定	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40201	ﾜｰﾄﾞ	DT 低-ﾜｰﾄﾞ	DT(計算時間)低位ﾜｰﾄﾞ設定	読み出し/書き込み	0.01 秒/桁	
40202	ﾜｰﾄﾞ	DT 高-ﾜｰﾄﾞ	DT(計算時間)高位ﾜｰﾄﾞ設定	読み出し/書き込み	655.36 秒/桁	
40203	ﾜｰﾄﾞ	P	比例帯設定	読み出し/書き込み	0.1%/桁	
40204	ﾜｰﾄﾞ	I	積分時間設定	読み出し/書き込み	0.1 秒/桁	
40205	ﾜｰﾄﾞ	D	微分時間設定	読み出し/書き込み	0.1 秒/桁	
40206	ﾜｰﾄﾞ	TF	ﾃﾞｨｼﾞﾀﾙﾌｨﾙﾀ時間の定数設定	読み出し/書き込み	0.1 秒/桁	
40207	ﾜｰﾄﾞ	GAP	不感帯設定	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40208	ﾜｰﾄﾞ	DMH	ΔMV 変化率ﾘﾐｯﾄ設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
		(予備)				
40210	ﾜｰﾄﾞ	Knl	非線形ｹﾞｲﾝ設定	読み出し/書き込み	%	
40211	ﾜｰﾄﾞ	CUT	ﾙｰﾀｶｯﾄ点設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
		(予備)				
40216	ﾜｰﾄﾞ	SVPR	ﾌﾟﾘｾｯﾄ SV	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40217	ﾜｰﾄﾞ	MVPR	ﾌﾟﾘｾｯﾄ MV	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40218	ﾜｰﾄﾞ	正作動/逆作動	作動設定	読み出し/書き込み	0:正作動/1:逆作動	
		(予備)				ﾙｰﾌﾟ-1 次
40194	ﾜｰﾄﾞ	SV-H	SV 上限警報設定	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	*(比率のとき)
40195	ﾜｰﾄﾞ	SV-L	SV 下限警報設定	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40196	ﾜｰﾄﾞ	PV-H	PV 上限警報設定	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40197	ﾜｰﾄﾞ	PV-L	PV 下限警報設定	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40198	ﾜｰﾄﾞ	MV-H	MV 上限警報設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40199	ﾜｰﾄﾞ	MV-L	MV 下限警報設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40200	ﾜｰﾄﾞ	DPV	PV 変化率設定	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40201	ﾜｰﾄﾞ	B3	比率ﾊﾞｲｱｽ 3 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40202	ﾜｰﾄﾞ	R	比率ﾌｧｸﾀｰ設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40203	ﾜｰﾄﾞ	B1	比率ﾊﾞｲｱｽ 1 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40204	ﾜｰﾄﾞ	B2	比率ﾊﾞｲｱｽ 2 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
		(予備)				
40206	ﾜｰﾄﾞ	TF	ﾃﾞｨｼﾞﾀﾙﾌｨﾙﾀ時間の定数設定	読み出し/書き込み	0.1 秒/桁	
		(予備)				
40211	ﾜｰﾄﾞ	CUT	ﾙｰﾀｶｯﾄ点設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
		(予備)				
40216	ﾜｰﾄﾞ	SVPR	ﾌﾟﾘｾｯﾄ SV	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40217	ﾜｰﾄﾞ	MVPR	ﾌﾟﾘｾｯﾄ MV	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
		(予備)				
40193-Hi	ﾊﾞｲﾄ	ZONE-END No	ZONE-END No.設定	読み出し/書き込み		ﾙｰﾌﾟ-1 次
40193-Lo	ﾊﾞｲﾄ	ZONE-START No.	ZONE-START No.設定	読み出し/書き込み		*(ﾌﾟﾛｸﾞﾗﾑ時)
40194	ﾜｰﾄﾞ	PROG-SV0	PROG-SV0 設定	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40195	ﾜｰﾄﾞ	PROG-SV1	PROG-SV1 設定	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40196	ﾜｰﾄﾞ	PROG-SV2	PROG-SV2 設定	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40197	ﾜｰﾄﾞ	PROG-SV3	PROG-SV3 設定	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40198	ﾜｰﾄﾞ	PROG-SV4	PROG-SV4 設定	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40199	ﾜｰﾄﾞ	PROG-SV5	PROG-SV5 設定	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40200	ﾜｰﾄﾞ	PROG-SV6	PROG-SV6 設定	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40201	ﾜｰﾄﾞ	PROG-SV7	PROG-SV7 設定	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40202	ﾜｰﾄﾞ	TIME0	TIME0 設定	読み出し/書き込み	0.01 秒又は分/十進法	
40203	ﾜｰﾄﾞ	TIME1	TIME1 設定	読み出し/書き込み	0.01 秒又は分/十進法	
40204	ﾜｰﾄﾞ	TIME2	TIME2 設定	読み出し/書き込み	0.01 秒又は分/十進法	
40205	ﾜｰﾄﾞ	TIME3	TIME3 設定	読み出し/書き込み	0.01 秒又は分/十進法	
40206	ﾜｰﾄﾞ	TIME4	TIME 設定	読み出し/書き込み	0.01 秒又は分/十進法	
40207	ﾜｰﾄﾞ	TIME5	TIME5 設定	読み出し/書き込み	0.01 秒又は分/十進法	
40208	ﾜｰﾄﾞ	TIME6	TIME6 設定	読み出し/書き込み	0.01 秒又は分/十進法	
		(予備)				
40216	ﾜｰﾄﾞ	ﾌﾟﾘｾｯﾄ時間	ﾌﾟﾘｾｯﾄ時間設定	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
		(予備)				
40217	ﾜｰﾄﾞ	正常/反対	ﾌﾟﾘｾｯﾄﾃﾞｨﾊﾞｲﾀﾞｾﾚｸﾀ	読み出し/書き込み	0:正常/1:反対	

ｱﾄﾞﾚｽ	ｻｲｽﾞ	ﾃﾞｰﾀ	意味	ｱﾄﾘﾋﾞｭｰﾄ	単位	
40219	ﾜｰﾄﾞ	DVH	偏差上限警報設定	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	ﾙｰﾌﾟ 1-2 次
40220	ﾜｰﾄﾞ	SV-H	SV 上限警報設定	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40221	ﾜｰﾄﾞ	SV-L	SV 下限警報設定	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40222	ﾜｰﾄﾞ	PV-H	PV 上限警報設定	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40223	ﾜｰﾄﾞ	PV-L	PV 下限警報設定	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40224	ﾜｰﾄﾞ	MV-H	MV 上限警報設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40225	ﾜｰﾄﾞ	MV-L	MV 下限警報設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40226	ﾜｰﾄﾞ	DPV	PV 変化率設定	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40227	ﾜｰﾄﾞ	DT 低-ﾜｰﾄﾞ	DT(計算時間)低位ﾜｰﾄﾞ設定	読み出し/書き込み	0.01 秒/桁	
40228	ﾜｰﾄﾞ	DT 高-ﾜｰﾄﾞ	DT(計算時間)高位ﾜｰﾄﾞ設定	読み出し/書き込み	655.36 秒/桁	
40229	ﾜｰﾄﾞ	P	比例帯設定	読み出し/書き込み	0.1%/桁	
40230	ﾜｰﾄﾞ	I	積分時間設定	読み出し/書き込み	0.1 秒/桁	
40231	ﾜｰﾄﾞ	D	微分時間設定	読み出し/書き込み	0.1 秒/桁	
40232	ﾜｰﾄﾞ	TF	ﾃﾞｨｼﾞﾀﾙﾌｨﾙﾀ時間の定数設定	読み出し/書き込み	0.1 秒/桁	
40233	ﾜｰﾄﾞ	GAP	不感帯設定	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40234	ﾜｰﾄﾞ	DMH	ΔMV 変化率ﾘﾐｯﾄ設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
		(予備)				
40236	ﾜｰﾄﾞ	Knl	非線形ｹﾞｲﾝ設定	読み出し/書き込み	%	
40237	ﾜｰﾄﾞ	CUT	ﾙｰﾀｶｯﾄ点設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
		(予備)				
40239	ﾜｰﾄﾞ	KF	ﾌｨｰﾄﾞﾌｫﾜｰﾄﾞ KF 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40240	ﾜｰﾄﾞ	B1F	ﾌｨｰﾄﾞﾌｫﾜｰﾄﾞ B1F 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40241	ﾜｰﾄﾞ	B2F	ﾌｨｰﾄﾞﾌｫﾜｰﾄﾞ B2F 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40242		SVPR	ﾌﾟﾘｾｯﾄ SV	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40243	ﾜｰﾄﾞ	MVPR	ﾌﾟﾘｾｯﾄ MV	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40244	ﾜｰﾄﾞ	正作動/逆作動	作動設定	読み出し/書き込み	0:正作動/1:逆作動	
40245	ﾜｰﾄﾞ			読み出し/書き込み		ﾙｰﾌﾟ 2-1 次
〃	〃	〃	同上	〃	〃	
40270	ﾜｰﾄﾞ			読み出し/書き込み		
40271	ﾜｰﾄﾞ			読み出し/書き込み		ﾙｰﾌﾟ 2-2 次
〃	〃	〃	同上	〃	〃	
40296	ﾜｰﾄﾞ			読み出し/書き込み		
40297	ﾜｰﾄﾞ			読み出し/書き込み		ﾙｰﾌﾟ 3-1 次
〃	〃	〃	同上	〃	〃	
40322	ﾜｰﾄﾞ			読み出し/書き込み		
40323	ﾜｰﾄﾞ			読み出し/書き込み		ﾙｰﾌﾟ 3-2 次
〃	〃	〃	同上	〃	〃	
40348	ﾜｰﾄﾞ			読み出し/書き込み		
40349	ﾜｰﾄﾞ			読み出し/書き込み		ﾙｰﾌﾟ 4-1 次
〃	〃	〃	同上	〃	〃	
40374	ﾜｰﾄﾞ			読み出し/書き込み		
40375	ﾜｰﾄﾞ			読み出し/書き込み		ﾙｰﾌﾟ 4-2 次
〃	〃	〃	同上	〃	〃	
40400	ﾜｰﾄﾞ			読み出し/書き込み		

トレンド設定

この領域はトレンド機能の設定を示します。(TREND1 から 8)

ｱﾄﾞﾚｽ	ｻｲｽﾞ	ﾃﾞｰﾀ	意味	ｱﾄﾘﾋﾞｭｰﾄ	単位	
40401-Hi	ﾊﾞｲﾄ	ｲﾝﾀｰﾊﾞﾙ時間	ｲﾝﾀｰﾊﾞﾙ時間ｺｰﾄﾞ設定	読み出し/書き込み	0:1 秒/1:2 秒/2:5 秒/3:10 秒/4:15 秒/5:30 秒/6:1 分/7:2 分/8:5 分/9:10 分/10:15 分/11:30 分/12:1 時間/13:2 時間	TREND1
40401-Lo	ﾊﾞｲﾄ	ｺﾏﾝﾄﾞ	ｺﾏﾝﾄﾞｺｰﾄﾞ設定	読み出し/書き込み	0:RESET/1:START/2:STOP	
40402-Hi	ﾊﾞｲﾄ	ｻﾝﾌﾟﾘﾝｸﾞ方法	ｻﾝﾌﾟﾘﾝｸﾞ方法ｺｰﾄﾞ設定	読み出し/書き込み	0:POINT/1:MIN-MAX	
40402-Lo	ﾊﾞｲﾄ	ﾛｼﾞｯｸﾀｲﾌﾟ	ﾛｼﾞｯｸﾀｲﾌﾟｺｰﾄﾞ設定	読み出し/書き込み	0:FILL/1:ROUND	
40403-Hi	ﾊﾞｲﾄ	ｲﾝﾀｰﾊﾞﾙ時間	ｲﾝﾀｰﾊﾞﾙ時間ｺｰﾄﾞ設定	読み出し/書き込み	0:1 秒/1:2 秒/2:5 秒/3:10 秒/4:15 秒/5:30 秒/6:1 分/7:2 分/8:5 分/9:10 分/10:15 分/11:30 分/12:1 時間/13:2 時間	TREND2
40403-Lo	ﾊﾞｲﾄ	ｺﾏﾝﾄﾞ	ｺﾏﾝﾄﾞｺｰﾄﾞ設定	読み出し/書き込み	0:RESET/1:START/2:STOP	
40404-Hi	ﾊﾞｲﾄ	ｻﾝﾌﾟﾘﾝｸﾞ方法	ｻﾝﾌﾟﾘﾝｸﾞ方法ｺｰﾄﾞ設定	読み出し/書き込み	0:POINT/1:MIN-MAX	
40404-Lo	ﾊﾞｲﾄ	ﾛｼﾞｯｸﾀｲﾌﾟ	ﾛｼﾞｯｸﾀｲﾌﾟｺｰﾄﾞ設定	読み出し/書き込み	0:FILL/1:ROUND	
40405-Hi	ﾊﾞｲﾄ	ｲﾝﾀｰﾊﾞﾙ時間	ｲﾝﾀｰﾊﾞﾙ時間ｺｰﾄﾞ設定	読み出し/書き込み	0:1 秒/1:2 秒/2:5 秒/3:10 秒/4:15 秒/5:30 秒/6:1 分/7:2 分/8:5 分/9:10 分/10:15 分/11:30 分/12:1 時間/13:2 時間	TREND3
40405-Lo	ﾊﾞｲﾄ	ｺﾏﾝﾄﾞ	ｺﾏﾝﾄﾞｺｰﾄﾞ設定	読み出し/書き込み	0:RESET/1:START/2:STOP	
40406-Hi	ﾊﾞｲﾄ	ｻﾝﾌﾟﾘﾝｸﾞ方法	ｻﾝﾌﾟﾘﾝｸﾞ方法ｺｰﾄﾞ設定	読み出し/書き込み	0:POINT/1:MIN-MAX	
40406-Lo	ﾊﾞｲﾄ	ﾛｼﾞｯｸﾀｲﾌﾟ	ﾛｼﾞｯｸﾀｲﾌﾟｺｰﾄﾞ設定	読み出し/書き込み	0:FILL/1:ROUND	
40407-Hi	ﾊﾞｲﾄ	ｲﾝﾀｰﾊﾞﾙ時間	ｲﾝﾀｰﾊﾞﾙ時間ｺｰﾄﾞ設定	読み出し/書き込み	0:1 秒/1:2 秒/2:5 秒/3:10 秒/4:15 秒/5:30 秒/6:1 分/7:2 分/8:5 分/9:10 分/10:15 分/11:30 分/12:1 時間/13:2 時間	TREND4
40407-Lo	ﾊﾞｲﾄ	ｺﾏﾝﾄﾞ	ｺﾏﾝﾄﾞｺｰﾄﾞ設定	読み出し/書き込み	0:RESET/1:START/2:STOP	
40408-Hi	ﾊﾞｲﾄ	ｻﾝﾌﾟﾘﾝｸﾞ方法	ｻﾝﾌﾟﾘﾝｸﾞ方法ｺｰﾄﾞ設定	読み出し/書き込み	0:POINT/1:MIN-MAX	
40408-Lo	ﾊﾞｲﾄ	ﾛｼﾞｯｸﾀｲﾌﾟ	ﾛｼﾞｯｸﾀｲﾌﾟｺｰﾄﾞ設定	読み出し/書き込み	0:FILL/1:ROUND	
40409-Hi	ﾊﾞｲﾄ	ｲﾝﾀｰﾊﾞﾙ時間	ｲﾝﾀｰﾊﾞﾙ時間ｺｰﾄﾞ設定	読み出し/書き込み	0:1 秒/1:2 秒/2:5 秒/3:10 秒/4:15 秒/5:30 秒/6:1 分/7:2 分/8:5 分/9:10 分/10:15 分/11:30 分/12:1 時間/13:2 時間	TREND5
40409-Lo	ﾊﾞｲﾄ	ｺﾏﾝﾄﾞ	ｺﾏﾝﾄﾞｺｰﾄﾞ設定	読み出し/書き込み	0:RESET/1:START/2:STOP	
40410-Hi	ﾊﾞｲﾄ	ｻﾝﾌﾟﾘﾝｸﾞ方法	ｻﾝﾌﾟﾘﾝｸﾞ方法ｺｰﾄﾞ設定	読み出し/書き込み	0:POINT/1:MIN-MAX	
40410-Lo	ﾊﾞｲﾄ	ﾛｼﾞｯｸﾀｲﾌﾟ	ﾛｼﾞｯｸﾀｲﾌﾟｺｰﾄﾞ設定	読み出し/書き込み	0:FILL/1:ROUND	
40411-Hi	ﾊﾞｲﾄ	ｲﾝﾀｰﾊﾞﾙ時間	ｲﾝﾀｰﾊﾞﾙ時間ｺｰﾄﾞ設定	読み出し/書き込み	0:1 秒/1:2 秒/2:5 秒/3:10 秒/4:15 秒/5:30 秒/6:1 分/7:2 分/8:5 分/9:10 分/10:15 分/11:30 分/12:1 時間/13:2 時間	TREND6
40411-Lo	ﾊﾞｲﾄ	ｺﾏﾝﾄﾞ	ｺﾏﾝﾄﾞｺｰﾄﾞ設定	読み出し/書き込み	0:RESET/1:START/2:STOP	
40412-Hi	ﾊﾞｲﾄ	ｻﾝﾌﾟﾘﾝｸﾞ方法	ｻﾝﾌﾟﾘﾝｸﾞ方法ｺｰﾄﾞ設定	読み出し/書き込み	0:POINT/1:MIN-MAX	
40412-Lo	ﾊﾞｲﾄ	ﾛｼﾞｯｸﾀｲﾌﾟ	ﾛｼﾞｯｸﾀｲﾌﾟｺｰﾄﾞ設定	読み出し/書き込み	0:FILL/1:ROUND	
40413-Hi	ﾊﾞｲﾄ	ｲﾝﾀｰﾊﾞﾙ時間	ｲﾝﾀｰﾊﾞﾙ時間ｺｰﾄﾞ設定	読み出し/書き込み	0:1 秒/1:2 秒/2:5 秒/3:10 秒/4:15 秒/5:30 秒/6:1 分/7:2 分/8:5 分/9:10 分/10:15 分/11:30 分/12:1 時間/13:2 時間	TREND7
40413-Lo	ﾊﾞｲﾄ	ｺﾏﾝﾄﾞ	ｺﾏﾝﾄﾞｺｰﾄﾞ設定	読み出し/書き込み	0:RESET/1:START/2:STOP	
40414-Hi	ﾊﾞｲﾄ	ｻﾝﾌﾟﾘﾝｸﾞ方法	ｻﾝﾌﾟﾘﾝｸﾞ方法ｺｰﾄﾞ設定	読み出し/書き込み	0:POINT/1:MIN-MAX	
40414-Lo	ﾊﾞｲﾄ	ﾛｼﾞｯｸﾀｲﾌﾟ	ﾛｼﾞｯｸﾀｲﾌﾟｺｰﾄﾞ設定	読み出し/書き込み	0:FILL/1:ROUND	
40415-Hi	ﾊﾞｲﾄ	ｲﾝﾀｰﾊﾞﾙ時間	ｲﾝﾀｰﾊﾞﾙ時間ｺｰﾄﾞ設定	読み出し/書き込み	0:1 秒/1:2 秒/2:5 秒/3:10 秒/4:15 秒/5:30 秒/6:1 分/7:2 分/8:5 分/9:10 分/10:15 分/11:30 分/12:1 時間/13:2 時間	TREND8
40415-Lo	ﾊﾞｲﾄ	ｺﾏﾝﾄﾞ	ｺﾏﾝﾄﾞｺｰﾄﾞ設定	読み出し/書き込み	0:RESET/1:START/2:STOP	
40416-Hi	ﾊﾞｲﾄ	ｻﾝﾌﾟﾘﾝｸﾞ方法	ｻﾝﾌﾟﾘﾝｸﾞ方法ｺｰﾄﾞ設定	読み出し/書き込み	0:POINT/1:MIN-MAX	
40416-Lo	ﾊﾞｲﾄ	ﾛｼﾞｯｸﾀｲﾌﾟ	ﾛｼﾞｯｸﾀｲﾌﾟｺｰﾄﾞ設定	読み出し/書き込み	0:FILL/1:ROUND	

リニアライズパラメーター

この領域はリニアライズファンクションを設定する領域です。(ループ 1-LINI、ループ 2-LINI、ループ 3-LINI、ループ 4-LINI)

ｱﾄﾞﾚｽ	ｻｲｽﾞ	ﾃﾞｰﾀ	意味	ｱﾄﾘﾋﾞｭｰﾄ	単位	
40433	ﾜｰﾄﾞ	X01	ﾙｰﾌﾟ 1- LIN1 折線ﾃｰﾌﾞﾙ X01 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	ﾙｰﾌﾟ 1-LIN1
40434	ﾜｰﾄﾞ	X02	ﾙｰﾌﾟ 1- LIN1 折線ﾃｰﾌﾞﾙ X02 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	(Wno.=000A 又は 0091)
40435	ﾜｰﾄﾞ	X03	ﾙｰﾌﾟ 1- LIN1 折線ﾃｰﾌﾞﾙ X03 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40436	ﾜｰﾄﾞ	X04	ﾙｰﾌﾟ 1- LIN1 折線ﾃｰﾌﾞﾙ X04 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40437	ﾜｰﾄﾞ	X05	ﾙｰﾌﾟ 1- LIN1 折線ﾃｰﾌﾞﾙ X05 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40438	ﾜｰﾄﾞ	X06	ﾙｰﾌﾟ 1- LIN1 折線ﾃｰﾌﾞﾙ X06 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40439	ﾜｰﾄﾞ	X07	ﾙｰﾌﾟ 1- LIN1 折線ﾃｰﾌﾞﾙ X07 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40440	ﾜｰﾄﾞ	X08	ﾙｰﾌﾟ 1- LIN1 折線ﾃｰﾌﾞﾙ X08 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40441	ﾜｰﾄﾞ	X09	ﾙｰﾌﾟ 1- LIN1 折線ﾃｰﾌﾞﾙ X09 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40442	ﾜｰﾄﾞ	X10	ﾙｰﾌﾟ 1- LIN1 折線ﾃｰﾌﾞﾙ X10 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40443	ﾜｰﾄﾞ	X11	ﾙｰﾌﾟ 1- LIN1 折線ﾃｰﾌﾞﾙ X11 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40444	ﾜｰﾄﾞ	X12	ﾙｰﾌﾟ 1- LIN1 折線ﾃｰﾌﾞﾙ X12 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40445	ﾜｰﾄﾞ	X13	ﾙｰﾌﾟ 1- LIN1 折線ﾃｰﾌﾞﾙ X13 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40446	ﾜｰﾄﾞ	X14	ﾙｰﾌﾟ 1- LIN1 折線ﾃｰﾌﾞﾙ X14 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40447	ﾜｰﾄﾞ	X15	ﾙｰﾌﾟ 1- LIN1 折線ﾃｰﾌﾞﾙ X15 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40448	ﾜｰﾄﾞ	X16	ﾙｰﾌﾟ 1- LIN1 折線ﾃｰﾌﾞﾙ X16 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40449	ﾜｰﾄﾞ	X01	ﾙｰﾌﾟ 1- LIN1 折線ﾃｰﾌﾞﾙ Y01 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40450	ﾜｰﾄﾞ	X02	ﾙｰﾌﾟ 1- LIN1 折線ﾃｰﾌﾞﾙ Y02 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40451	ﾜｰﾄﾞ	X03	ﾙｰﾌﾟ 1- LIN1 折線ﾃｰﾌﾞﾙ Y03 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40452	ﾜｰﾄﾞ	X04	ﾙｰﾌﾟ 1- LIN1 折線ﾃｰﾌﾞﾙ Y04 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40453	ﾜｰﾄﾞ	X05	ﾙｰﾌﾟ 1- LIN1 折線ﾃｰﾌﾞﾙ Y05 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40454	ﾜｰﾄﾞ	X06	ﾙｰﾌﾟ 1- LIN1 折線ﾃｰﾌﾞﾙ Y06 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40455	ﾜｰﾄﾞ	X07	ﾙｰﾌﾟ 1- LIN1 折線ﾃｰﾌﾞﾙ Y07 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40456	ﾜｰﾄﾞ	X08	ﾙｰﾌﾟ 1- LIN1 折線ﾃｰﾌﾞﾙ Y08 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40457	ﾜｰﾄﾞ	X09	ﾙｰﾌﾟ 1- LIN1 折線ﾃｰﾌﾞﾙ Y09 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40458	ﾜｰﾄﾞ	X10	ﾙｰﾌﾟ 1- LIN1 折線ﾃｰﾌﾞﾙ Y10 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40459	ﾜｰﾄﾞ	X11	ﾙｰﾌﾟ 1- LIN1 折線ﾃｰﾌﾞﾙ Y11 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40460	ﾜｰﾄﾞ	X12	ﾙｰﾌﾟ 1- LIN1 折線ﾃｰﾌﾞﾙ Y12 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40461	ﾜｰﾄﾞ	X13	ﾙｰﾌﾟ 1- LIN1 折線ﾃｰﾌﾞﾙ Y13 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40462	ﾜｰﾄﾞ	X14	ﾙｰﾌﾟ 1- LIN1 折線ﾃｰﾌﾞﾙ Y14 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40463	ﾜｰﾄﾞ	X15	ﾙｰﾌﾟ 1- LIN1 折線ﾃｰﾌﾞﾙ Y15 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40464	ﾜｰﾄﾞ	X16	ﾙｰﾌﾟ 1- LIN1 折線ﾃｰﾌﾞﾙ Y16 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40465	ﾜｰﾄﾞ	X01	ﾙｰﾌﾟ 2- LIN1 折線ﾃｰﾌﾞﾙ X01 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	ﾙｰﾌﾟ 2-LIN1
〃	〃	〃	〃	〃	〃	(Wno.=010A 又は 0191)
40480	ﾜｰﾄﾞ	X16	ﾙｰﾌﾟ 2- LIN1 折線ﾃｰﾌﾞﾙ X16 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40481	ﾜｰﾄﾞ	Y01	ﾙｰﾌﾟ 2- LIN1 折線ﾃｰﾌﾞﾙ Y01 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
〃	〃	〃	〃	〃	〃	
40496	ﾜｰﾄﾞ	Y16	ﾙｰﾌﾟ 2- LIN1 折線ﾃｰﾌﾞﾙ Y16 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40497	ﾜｰﾄﾞ	X01	ﾙｰﾌﾟ 3- LIN1 折線ﾃｰﾌﾞﾙ X01 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	ﾙｰﾌﾟ 3-LIN1
〃	〃	〃	〃	〃	〃	(Wno.=020A 又は 0291)
40512	ﾜｰﾄﾞ	X16	ﾙｰﾌﾟ 3- LIN1 折線ﾃｰﾌﾞﾙ X16 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40513	ﾜｰﾄﾞ	Y01	ﾙｰﾌﾟ 3- LIN1 折線ﾃｰﾌﾞﾙ Y01 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
〃	〃	〃	〃	〃	〃	
40528	ﾜｰﾄﾞ	Y16	ﾙｰﾌﾟ 3- LIN1 折線ﾃｰﾌﾞﾙ Y16 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40529	ﾜｰﾄﾞ	X01	ﾙｰﾌﾟ 4- LIN1 折線ﾃｰﾌﾞﾙ X01 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	ﾙｰﾌﾟ 4-LIN1
〃	〃	〃	〃	〃	〃	(Wno.=030A 又は 0391)
40544	ﾜｰﾄﾞ	X16	ﾙｰﾌﾟ 4- LIN1 折線ﾃｰﾌﾞﾙ X16 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40545	ﾜｰﾄﾞ	Y01	ﾙｰﾌﾟ 4- LIN1 折線ﾃｰﾌﾞﾙ Y01 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
〃	〃	〃	〃	〃	〃	
40560	ﾜｰﾄﾞ	Y16	ﾙｰﾌﾟ 4- LIN1 折線ﾃｰﾌﾞﾙ Y16 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	

ゲインスケジュールパラメーター

この領域はゲインスケジューラファンクション表の領域です。(ループ１～４ゲインスケジューラ)

ｱﾄﾞﾚｽ	ｻｲｽﾞ	ﾃﾞｰﾀ	意味	ｱﾄﾘﾋﾞｭｰﾄ	単位	
40561	ﾜｰﾄﾞ	X01	ﾙｰﾌﾟ 1-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 X01 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	ﾙｰﾌﾟ 1 ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾗ 1
40562	ﾜｰﾄﾞ	X02	ﾙｰﾌﾟ 1-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 X02 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	(Wno=0010 用)
40563	ﾜｰﾄﾞ	X03	ﾙｰﾌﾟ 1-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 X03 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40564	ﾜｰﾄﾞ	X04	ﾙｰﾌﾟ 1-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 X04 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40565	ﾜｰﾄﾞ	X05	ﾙｰﾌﾟ 1-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 X05 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40566	ﾜｰﾄﾞ	X06	ﾙｰﾌﾟ 1-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 X06 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40567	ﾜｰﾄﾞ	X07	ﾙｰﾌﾟ 1-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 X07 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40568	ﾜｰﾄﾞ	X08	ﾙｰﾌﾟ 1-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 X08 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40569	ﾜｰﾄﾞ	P01	ﾙｰﾌﾟ 1-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 P01 設定	読み出し/書き込み	0.1%/桁	
40570	ﾜｰﾄﾞ	P02	ﾙｰﾌﾟ 1-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 P02 設定	読み出し/書き込み	0.1%/桁	
40571	ﾜｰﾄﾞ	P03	ﾙｰﾌﾟ 1-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 P03 設定	読み出し/書き込み	0.1%/桁	
40572	ﾜｰﾄﾞ	P04	ﾙｰﾌﾟ 1-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 P04 設定	読み出し/書き込み	0.1%/桁	
40573	ﾜｰﾄﾞ	P05	ﾙｰﾌﾟ 1-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 P05 設定	読み出し/書き込み	0.1%/桁	
40574	ﾜｰﾄﾞ	P06	ﾙｰﾌﾟ 1-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 P06 設定	読み出し/書き込み	0.1%/桁	
40575	ﾜｰﾄﾞ	P07	ﾙｰﾌﾟ 1-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 P07 設定	読み出し/書き込み	0.1%/桁	
40576	ﾜｰﾄﾞ	P08	ﾙｰﾌﾟ 1-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 P08 設定	読み出し/書き込み	0.1%/桁	
40577	ﾜｰﾄﾞ	I01	ﾙｰﾌﾟ 1-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 I01 設定	読み出し/書き込み	0.1 秒/桁	
40578	ﾜｰﾄﾞ	I02	ﾙｰﾌﾟ 1-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 I02 設定	読み出し/書き込み	0.1 秒/桁	
40579	ﾜｰﾄﾞ	I03	ﾙｰﾌﾟ 1-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 I03 設定	読み出し/書き込み	0.1 秒/桁	
40580	ﾜｰﾄﾞ	I04	ﾙｰﾌﾟ 1-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 I04 設定	読み出し/書き込み	0.1 秒/桁	
40581	ﾜｰﾄﾞ	I05	ﾙｰﾌﾟ 1-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 I05 設定	読み出し/書き込み	0.1 秒/桁	
40582	ﾜｰﾄﾞ	I06	ﾙｰﾌﾟ 1-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 I06 設定	読み出し/書き込み	0.1 秒/桁	
40583	ﾜｰﾄﾞ	I07	ﾙｰﾌﾟ 1-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 I07 設定	読み出し/書き込み	0.1 秒/桁	
40584	ﾜｰﾄﾞ	I08	ﾙｰﾌﾟ 1-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 I08 設定	読み出し/書き込み	0.1 秒/桁	
40585	ﾜｰﾄﾞ	D01	ﾙｰﾌﾟ 1-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 D01 設定	読み出し/書き込み	0.1 秒/桁	
40586	ﾜｰﾄﾞ	D02	ﾙｰﾌﾟ 1-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 D02 設定	読み出し/書き込み	0.1 秒/桁	
40587	ﾜｰﾄﾞ	D03	ﾙｰﾌﾟ 1-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 D03 設定	読み出し/書き込み	0.1 秒/桁	
40588	ﾜｰﾄﾞ	D04	ﾙｰﾌﾟ 1-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 D04 設定	読み出し/書き込み	0.1 秒/桁	
40589	ﾜｰﾄﾞ	D05	ﾙｰﾌﾟ 1-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 D05 設定	読み出し/書き込み	0.1 秒/桁	
40590	ﾜｰﾄﾞ	D06	ﾙｰﾌﾟ 1-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 D06 設定	読み出し/書き込み	0.1 秒/桁	
40591	ﾜｰﾄﾞ	D07	ﾙｰﾌﾟ 1-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 D07 設定	読み出し/書き込み	0.1 秒/桁	
40592	ﾜｰﾄﾞ	D08	ﾙｰﾌﾟ 1-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 D08 設定	読み出し/書き込み	0.1 秒/桁	
40593	ﾜｰﾄﾞ	X01	ﾙｰﾌﾟ 2-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 X01 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	ﾙｰﾌﾟ 2 ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾗ 1
〃	〃	〃	〃	〃	〃	(Wno=0110 用)
40600	ﾜｰﾄﾞ	X08	ﾙｰﾌﾟ 2-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 X08 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40601	ﾜｰﾄﾞ	P01	ﾙｰﾌﾟ 2-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 P01 設定	読み出し/書き込み	0.1%/桁	
〃	〃	〃	〃	〃	〃	
40608	ﾜｰﾄﾞ	P08	ﾙｰﾌﾟ 2-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 P08 設定	読み出し/書き込み	0.1%/桁	
40609	ﾜｰﾄﾞ	I01	ﾙｰﾌﾟ 2-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 I01 設定	読み出し/書き込み	0.1 秒/桁	
〃	〃	〃	〃	〃	〃	
40616	ﾜｰﾄﾞ	I08	ﾙｰﾌﾟ 2-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 I08 設定	読み出し/書き込み	0.1 秒/桁	
40617	ﾜｰﾄﾞ	D01	ﾙｰﾌﾟ 2-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 D01 設定	読み出し/書き込み	0.1 秒/桁	
〃	〃	〃	〃	〃	〃	
40624	ﾜｰﾄﾞ	D08	ﾙｰﾌﾟ 2-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 D08 設定	読み出し/書き込み	0.1 秒/桁	
40625	ﾜｰﾄﾞ	X01	ﾙｰﾌﾟ 3-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 X01 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	ﾙｰﾌﾟ 3 ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾗ 1
〃	〃	〃	〃	〃	〃	(Wno=0210 用)
40632	ﾜｰﾄﾞ	X08	ﾙｰﾌﾟ 3-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 X08 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40633	ﾜｰﾄﾞ	P01	ﾙｰﾌﾟ 3-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 P01 設定	読み出し/書き込み	0.1%/桁	
〃	〃	〃	〃	〃	〃	
40640	ﾜｰﾄﾞ	P08	ﾙｰﾌﾟ 3-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 P08 設定	読み出し/書き込み	0.1%/桁	
40641	ﾜｰﾄﾞ	I01	ﾙｰﾌﾟ 3-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 I01 設定	読み出し/書き込み	0.1 秒/桁	
〃	〃	〃	〃	〃	〃	
40648	ﾜｰﾄﾞ	I08	ﾙｰﾌﾟ 3-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 I08 設定	読み出し/書き込み	0.1 秒/桁	
40649	ﾜｰﾄﾞ	D01	ﾙｰﾌﾟ 3 ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 D01 設定	読み出し/書き込み	0.1 秒/桁	
〃	〃	〃	〃	〃	〃	
40656	ﾜｰﾄﾞ	D08	ﾙｰﾌﾟ 3 ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 D08 設定	読み出し/書き込み	0.1 秒/桁	
40657	ﾜｰﾄﾞ	X01	ﾙｰﾌﾟ 4-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 X01 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	ﾙｰﾌﾟ 4 ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾗ 1
〃	〃	〃	〃	〃	〃	(Wno=0310 用)
40664	ﾜｰﾄﾞ	X08	ﾙｰﾌﾟ 4-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 X08 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
40665	ﾜｰﾄﾞ	P01	ﾙｰﾌﾟ 4-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 P01 設定	読み出し/書き込み	0.1%/桁	
〃	〃	〃	〃	〃	〃	
40672	ﾜｰﾄﾞ	P08	ﾙｰﾌﾟ 4-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 P08 設定	読み出し/書き込み	0.1%/桁	
40673	ﾜｰﾄﾞ	I01	ﾙｰﾌﾟ 4-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 I01 設定	読み出し/書き込み	0.1 秒/桁	
〃	〃	〃	〃	〃	〃	
40680	ﾜｰﾄﾞ	I08	ﾙｰﾌﾟ 4-ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 I08 設定	読み出し/書き込み	0.1 秒/桁	
40681	ﾜｰﾄﾞ	D01	ﾙｰﾌﾟ 4 ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 D01 設定	読み出し/書き込み	0.1 秒/桁	
〃	〃	〃	〃	〃	〃	
40688	ﾜｰﾄﾞ	D08	ﾙｰﾌﾟ 4 ｹﾞｲﾝｽｹｼﾞｭｰﾙ表 1 D08 設定	読み出し/書き込み	0.1 秒/桁	

SCC ファイル

この領域は通信手段によってコントロール変数を変えるのに使用します。

この領域に書き込む際には、MENU3/3 の表示におけるパラメーター“SCC”に対して“ON”を設定する必要があります。

ｱﾄﾞﾚｽ	ﾀｲﾌﾟ	ﾃﾞｰﾀ	意味	ｱﾄﾘﾋﾞｭｰﾄ	単位	
40689	ﾜｰﾄﾞ	一次 SV	ﾙｰﾌﾟ 1-一次 SV 設定	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	ﾙｰﾌﾟ 1
40690	ﾜｰﾄﾞ	二次 SV	ﾙｰﾌﾟ 1-二次 SV 設定	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40691	ﾜｰﾄﾞ	二次 MV	ﾙｰﾌﾟ 1-二次 MV 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
			(予備)			
40694	ﾜｰﾄﾞ	一次 SV	ﾙｰﾌﾟ 2-一次 SV 設定	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	ﾙｰﾌﾟ 2
40695	ﾜｰﾄﾞ	二次 SV	ﾙｰﾌﾟ 2-二次 SV 設定	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40696	ﾜｰﾄﾞ	二次 MV	ﾙｰﾌﾟ 2-二次 MV 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
			(予備)			
40699	ﾜｰﾄﾞ	一次 SV	ﾙｰﾌﾟ 3-一次 SV 設定	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	ﾙｰﾌﾟ 3
40700	ﾜｰﾄﾞ	二次 SV	ﾙｰﾌﾟ 3-二次 SV 設定	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40701	ﾜｰﾄﾞ	二次 MV	ﾙｰﾌﾟ 3-二次 MV 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
			(予備)			
40704	ﾜｰﾄﾞ	一次 SV	ﾙｰﾌﾟ 4-一次 SV 設定	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	ﾙｰﾌﾟ 4
40705	ﾜｰﾄﾞ	二次 SV	ﾙｰﾌﾟ 4-二次 SV 設定	読み出し/書き込み	0.01%fs/桁	
40706	ﾜｰﾄﾞ	二次 MV	ﾙｰﾌﾟ 4-二次 MV 設定	読み出し/書き込み	0.01%/桁	
			(予備)			

フリーデータ領域(100 ワード)

この領域は I/O 終端ボードがフリーになっており、それぞれのワードにアクセスできるようになっています。

このフリーデータ領域アドレスは 00129 からとなります。

ｱﾄﾞﾚｽ	ｻｲｽﾞ	ﾃﾞｰﾀ	意味	ｱﾄﾘﾋﾞｭｰﾄ
40709	ﾜｰﾄﾞ	Wno_00	ﾌﾘｰ I/O 終端ﾜｰﾄﾞ No.00	読み出し/書き込み
40710	ﾜｰﾄﾞ	Wno_01	ﾌﾘｰ I/O 終端ﾜｰﾄﾞ No.01	読み出し/書き込み
∫	∫	∫	∫	∫
40807	ﾜｰﾄﾞ	Wno_98	ﾌﾘｰ I/O 終端ﾜｰﾄﾞ No.98	読み出し/書き込み
40808	ﾜｰﾄﾞ	Wno_99	ﾌﾘｰ I/O 終端ﾜｰﾄﾞ No.99	読み出し/書き込み

5.2 全ファイル仕様詳細

1. ＳＣＣ＿ＦＩＬ　ＳＣＣファイル …… 62
2. ＭＯＤＦＩ１　１次モジュールファイル …… 63
3. ＭＯＤＦＩＬ２　２次モジュールファイル …… 65
4. ＭＯＤＰＡＲＭ１　１次パラメータファイル …… 66
5. ＭＯＤＰＡＲＭ２　２次パラメータファイル …… 69
6. ＷＡＦ＿ＯＵＴ　ウェハ出力 …… 70
7. ＣＯＮＳＴＡＮＴ　定数ファイル …… 70
8. ＡＩ＿ＦＩＬＥ　ＡＩ端子板 …… 71
9. ＰＩ＿ＦＩＬＥ　ＰＩ端子板 …… 71
10. ＰＷＩ＿ＦＩＬＥ　ＰＩ端子板 …… 71
11. ＤＡＩ＿ＦＩＬＥ　直接入力端子板 …… 72
12. ＤＩ＿ＴＥＲＭＩＮＡＬ　ＤＩ端子板 …… 72
13. ＬＩＮＥＲ＿ＴＢＬ　リニアライズファイル …… 73
14. ＳＹＳＴＥＭ＿ＴＡＢＬＥ　システムテーブル …… 74
15. ＷＡＦ＿ＣＯＮＮ＿ＴＢＬ　ウェハ結線テーブル …… 77
16. ＡＯ＿ＦＩＬＥ　ＡＯ端子板 …… 77
17. ＣＵＲＲＥＮＴ＿ＦＩＬＥ　電流出力端子板 …… 77
18. ＤＯ＿ＴＥＲＭＩＮＡＬ　ＤＯ端子板 …… 78
19. ＧＡＩＮ＿ＴＢＬ　ゲインスケジュールテーブル …… 79
20. ＯＵＴ＿ＣＮＥＣＴ　出力結線テーブル …… 80
21. ＴＲＥＮＤ＿ＳＥＴ　ロギングテーブル …… 81
23. ＭＯＤＵＩＮＦＯ　モジュール定義 …… 82
24. ＰＡＲＡＭ１ＬＯＯＰ　１ループ画面定義 …… 83
25. ＰＡＲＡＭ２ＬＯＯＰ　２ループ画面定義 …… 83
26. ＰＡＲＡＭ４ＬＯＯＰ　４ループ画面定義 …… 84
27. ＰＡＲＡＭ８ＬＯＯＰ　８ループ画面定義 …… 84
28. ＥＤＩＴ＿ＵＮＩＴ　単位作成テーブル …… 85
29. ＫＯＳＥＩ＿ＴＥＧＩ　Ｔリンクマスタ構成定義 …… 85
30. ＯＰＴＯ＿ＦＩＬＥ　ＯＰＴＯ通信設定 …… 86
31. ＳＹＳＴＥＭ＿ＣＯＭＭＡＮＤ　システムコマンド …… 86
32. ＷＡＦ＿ＭＯＤＵＩＮＦＯ　ウェハループ表示テーブル …… 87
33. ＴＬＮＫ＿ＷＯＲＤ　Ｔリンク設定 …… 87
34. ＴＬＮＫ＿ＦＴＬＳ　Ｔリンク設定 …… 87
35. ＰＥＮ＿ＴＡＧ　トレンド表示用ＴＡＧ設定 …… 88
36. ＰＥＮ＿ＳＣＡＬ　トレンド表示用スケール設定 …… 89
37. ＰＥＮ＿ＵＮＩＴ　トレンド表示用ペン単位設定 …… 92

ファイル No.	ファイル名		サイズ(byte)
1	SCC ファイル	SCC_FIL	14×LOOP

ファイル構成

通信経由にて１次／２次モジュールを SCC 運転する際に使用する。

ループ１～ループ４計４ブロック定義される。

ｱﾄﾞﾚｽ (HEX)	名　称	ｻｲｽﾞ (ﾊﾞｲﾄ)	下　限 設定値	上　限 設定値	単 位	機　能	工　場 出荷値
00	ﾙｰﾌﾟ 1　1 次ﾓｰﾄﾞ切替ｺﾏﾝﾄﾞ	2				8000 ﾋﾞｯﾄ on:EXT 要求 0040 ﾋﾞｯﾄ on:ﾌﾟﾘｾｯﾄ要求(1 次 PG 時) 0020 ﾋﾞｯﾄ on:ｽﾄｯﾌﾟ 要求(1 時 PG 時)	
02	1 次設定値	2	-32767	32767	%	0-10000 が 0.00～100.00 に対応	
04	2 次ﾓｰﾄﾞ切替ｺﾏﾝﾄﾞ	2				8000 ﾋﾞｯﾄ on:R 要求 4000 ﾋﾞｯﾄ on:SCCM 要求	
06	2 次設定値	2	-32767	32767	%	0-10000 が 0.00～100.00 に対応	
08	2 次操作出力	2	-32767	32767	%	0-10000 が 0.00～100.00 に対応	
0A	1 次ﾌﾟﾘｾｯﾄ時刻	4				10000 が 0～100 分，0～100 時間， 0～100 日に対応(ｳｪﾊによって異なる)	
0E	空白	2					
10 ｜	ﾙｰﾌﾟ 2　同上	同上	同上	同上	同上	同上	
20 ｜	ﾙｰﾌﾟ 3　同上	同上	同上	同上	同上	同上	
30 ｜	ﾙｰﾌﾟ 4　同上	同上	同上	同上	同上	同上	

・%データは 0～10000 が 0.00～100.00%に相当する。

・１次／２次の設定値は本体側では工業値表示される。

ファイル No.	ファイル名		サイズ(byte)
2	１次モジュールファイル	MODFIL1	28×LOOP

ファイル構成

各ループの１次側の制御データが格納される。

ループ１～ループ４計４つに分割されている。一次ブロックが PID または R のときとプログラム制御の場合ではファイル構成が異なる。

ｱﾄﾞﾚｽ (HEX)	名　称	ｻｲｽﾞ (ﾊﾞｲﾄ)	下　限 設定値	上　限 設定値	単 位	機　能	工　場 出荷値
00	ﾙｰﾌﾟ 1　制御ﾓｰﾄﾞ	2	―――	―――	―――	(次ページ)	
02	ｱﾗｰﾑ	2	―――	―――	―――	(次ページ)	
04	測定値	2	―――	―――	工業値	0-10000 が工業値ﾍﾞｰｽ～ﾌﾙｽｹｰﾙに対応	
06	設定値	2	―――	―――	工業値	0-10000 が工業値ﾍﾞｰｽ～ﾌﾙｽｹｰﾙに対応	
08	操作出力	2	―――	―――	%	0-10000 が 0.00～100.00%に対応	
0A	ﾘﾓｰﾄ設定値	2	―――	―――	工業値	一次入力ｳｪﾊの入力 2、0-10000 がﾍﾞｰｽ～ﾌﾙ	
0C	偏差	2	―――	―――	%	0-10000 が 0～100.00 に対応	
0E	操作出力変化分	2	―――	―――	%	0-10000 が 0～100.00 に対応	
10	ｳｪﾊ要求制御ﾓｰﾄﾞ	2	―――	―――	―――	(内部処理用)	
12	ｱﾗｰﾑｲﾝﾋﾋﾞｯﾄ情報	2	―――	―――	―――	(内部処理用)	
14	ﾓｼﾞｭｰﾙｺｰﾄﾞ	2	―――	―――	―――	(未使用)	
16	予備	2	―――	―――	―――		
18	空	4	―――	―――	―――		
1C ｜	ﾙｰﾌﾟ 2　同上	同上	同上	同上	同上	同上	同上	
38 ｜	ﾙｰﾌﾟ 3　同上	同上	同上	同上	同上	同上	同上	
54 ｜	ﾙｰﾌﾟ 4　同上	同上	同上	同上	同上	同上	同上	

一次ブロックがプログラム制御の場合は下記の構成となる。

ｱﾄﾞﾚｽ (HEX)	名　称	ｻｲｽﾞ (ﾊﾞｲﾄ)	下　限 設定値	上　限 設定値	単 位	機　能	工　場 出荷値
00	制御ﾓｰﾄﾞ	2	―――	―――	―――	(下記)	
02	ｱﾗｰﾑ	2	―――	―――	―――	(下記)	
04	測定値	2	―――	―――	工業値		
06	ﾌﾟﾛｸﾞﾗﾑｽﾃｯﾌﾟ	2	―――	―――	―――	ﾌﾟﾛｸﾞﾗﾑｽﾃｯﾌﾟ	
08	ﾌﾟﾛｸﾞﾗﾑ出力	2	―――	―――	工業値	PRG ｳｪﾊの出力 1	
0A	ﾓｼﾞｭｰﾙｺｰﾄﾞ	2	―――	―――		(未使用)	
0C	ｳｪﾊによるﾌﾟﾘｾｯﾄ時刻	4	―――	―――		0-10000 が 0-100 分 or 時間 or 日に対応	
10	(空)	4	―――	―――			
14	ﾌﾟﾘｾｯﾄ時刻	4	―――	―――		0-10000 が 0-100 分 or 時間 or 日に対応	
18	経過時間	4	―――	―――		0-10000 が 0-10000 秒または分に対応	

一次制御

8000 ﾋﾞｯﾄ
4000 ﾋﾞｯﾄ
2000 ﾋﾞｯﾄ　EX-M(ｴｸｽﾀｰﾅﾙ MV ﾓｰﾄﾞ)
1000 ﾋﾞｯﾄ
0800 ﾋﾞｯﾄ　SCC(SCC ﾓｰﾄﾞ)
0400 ﾋﾞｯﾄ　R(R ﾓｰﾄﾞ)
0200 ﾋﾞｯﾄ　L(L ﾓｰﾄﾞ)
0100 ﾋﾞｯﾄ
0080 ﾋﾞｯﾄ　NORM(正動作)
0040 ﾋﾞｯﾄ　AT(ｵｰﾄﾁｭｰﾆﾝｸﾞ中)
0020 ﾋﾞｯﾄ　R-REQ(ﾘﾓｰﾄ要求)(ﾌﾟﾛｸﾞﾗﾑ制御時はﾌﾟﾘｾｯﾄ要求)
0010 ﾋﾞｯﾄ　L-REQ(ｵｰﾄ要求)(ﾌﾟﾛｸﾞﾗﾑ制御時は走行中)
0008 ﾋﾞｯﾄ　NOT-A(自動ﾓｰﾄﾞでない)
0004 ﾋﾞｯﾄ　SCC-ENABLE(SCC 許可)
0002 ﾋﾞｯﾄ　LS(ﾛｰｶﾙまたは SCC)
0001 ﾋﾞｯﾄ　FLT(故障)

一次ｱﾗｰﾑ

8000 ﾋﾞｯﾄ　SVH(設定値上限)
4000 ﾋﾞｯﾄ　SVL(設定値下限)
2000 ﾋﾞｯﾄ　PVH(測定値上限)
1000 ﾋﾞｯﾄ　PVL(測定値下限)
0800 ﾋﾞｯﾄ　ΔPVH(測定値変化率上限)
0400 ﾋﾞｯﾄ　ΔPVL(測定値変化率下限)
0200 ﾋﾞｯﾄ　DVH(偏差上限)
0100 ﾋﾞｯﾄ　DVL(偏差下限)
0080 ﾋﾞｯﾄ　MVH(操作出力上限)
0040 ﾋﾞｯﾄ　MVL(操作出力下限)
0020 ﾋﾞｯﾄ
0010 ﾋﾞｯﾄ
0008 ﾋﾞｯﾄ　ΔMV alm(操作出力変化率絶対値上限)
0004 ﾋﾞｯﾄ
0002 ﾋﾞｯﾄ
0001 ﾋﾞｯﾄ

ファイル No.	ファイル名		サイズ(byte)
3	２次モジュールファイル	MODFIL2	28×LOOP

ファイル構成

各ループの２次側の制御データが格納される。

ループ１～ループ４計４つに分割されている。

ｱﾄﾞﾚｽ (HEX)	名　称	ｻｲｽﾞ (ﾊﾞｲﾄ)	下　限 設定値	上　限 設定値	単 位	機　能	工　場 出荷値
00	ﾙｰﾌﾟ 1　制御ﾓｰﾄﾞ	2	―――	―――	―――	(下記)	
02	ｱﾗｰﾑ	2	―――	―――	―――	(下記)	
04	測定値	2	―――	―――	工業値	0-10000 が工業値ﾍﾞｰｽ～ﾌﾙｽｹｰﾙに対応	
06	設定値	2	―――	―――	工業値	0-10000 が工業値ﾍﾞｰｽ～ﾌﾙｽｹｰﾙに対応	
08	操作出力	2	―――	―――	%	0-10000 が 0.00～100.00%に対応	
0A	ﾘﾓｰﾄ設定値	2	―――	―――	工業値	二次入力ｳｪﾊの入力 2、0-10000 がﾍﾞｰｽ～ﾌﾙ	
0C	偏差	2	―――	―――	%	0-10000 が 0～100.00 に対応	
0E	操作出力変化分	2	―――	―――	%	0-10000 が 0～100.00 に対応	
10	ｳｪﾊ要求制御ﾓｰﾄﾞ	2	―――	―――	―――	(内部処理用)	
12	ｱﾗｰﾑｲﾝﾋﾞｯﾄ情報	2	―――	―――	―――	(内部処理用)	
14	ﾓｼﾞｭｰﾙｺｰﾄﾞ	2	―――	―――	―――	(未使用)	
16	(予備)	2	―――	―――	―――		
18	(空)	4	―――	―――	―――		
1C ｜	ﾙｰﾌﾟ 2　同上	同上	同上	同上	同上	同上	
38 ｜	ﾙｰﾌﾟ 3　同上	同上	同上	同上	同上	同上	
54 ｜	ﾙｰﾌﾟ 4　同上	同上	同上	同上	同上	同上	

一次制御

8000 ﾋﾞｯﾄ　HM(ﾊｰﾄﾞﾏﾆｭｱﾙﾓｰﾄﾞ)
4000 ﾋﾞｯﾄ　M(マニュアルﾓｰﾄﾞ)
2000 ﾋﾞｯﾄ　EX-M(ｴｸｽﾀｰﾅﾙ MV ﾓｰﾄﾞ)
1000 ﾋﾞｯﾄ　SMAN(外部ﾏﾆｭｱﾙﾓｰﾄﾞ)
0800 ﾋﾞｯﾄ　SCC(SCC ﾓｰﾄﾞ)
0400 ﾋﾞｯﾄ　R(R ﾓｰﾄﾞ)
0200 ﾋﾞｯﾄ　L(L ﾓｰﾄﾞ)
0100 ﾋﾞｯﾄ　PV^TRACK(PV ﾄﾗｯｷﾝｸﾞ)
0080 ﾋﾞｯﾄ　NORM(正動作)
0040 ﾋﾞｯﾄ　AT(ｵｰﾄﾁｭｰﾆﾝｸﾞ中)
0020 ﾋﾞｯﾄ　R-REQ(ﾘﾓｰﾄ要求)
0010 ﾋﾞｯﾄ　L-REQ(ｵｰﾄ要求)
0008 ﾋﾞｯﾄ　NOT-A(自動ﾓｰﾄﾞでない)
0004 ﾋﾞｯﾄ　SCC-ENABLE(SCC 許可)
0002 ﾋﾞｯﾄ　LS(ﾛｰｶﾙまたは SCC)
0001 ﾋﾞｯﾄ　FLT(故障)

一次ｱﾗｰﾑ

8000 ﾋﾞｯﾄ　SVH(設定値上限)
4000 ﾋﾞｯﾄ　SVL(設定値下限)
2000 ﾋﾞｯﾄ　PVH(測定値上限)
1000 ﾋﾞｯﾄ　PVL(測定値下限)
0800 ﾋﾞｯﾄ　ΔPVH(測定値変化率上限)
0400 ﾋﾞｯﾄ　ΔPVL(測定値変化率下限)
0200 ﾋﾞｯﾄ　DVH(偏差上限)
0100 ﾋﾞｯﾄ　DVL(偏差下限)
0080 ﾋﾞｯﾄ　MVH(操作出力上限)
0040 ﾋﾞｯﾄ　MVL(操作出力下限)
0020 ﾋﾞｯﾄ
0010 ﾋﾞｯﾄ
0008 ﾋﾞｯﾄ　ΔMV alm(操作出力変化率絶対値上限)
0004 ﾋﾞｯﾄ
0002 ﾋﾞｯﾄ
0001 ﾋﾞｯﾄ

ファイル No.	ファイル名		サイズ(byte)
4	1次パラメータファイル	MODPARM1	52×LOOP

ファイル構成

各ループの一次ブロックのパラメータを設定する。(4ループ分)

一次ブロックの種類によってパラメータの構成が異なる。(一次ブロックの種類はシステムテーブルで指定)

ｱﾄﾞﾚｽ (HEX)	名　称	ｻｲｽﾞ (ﾊﾞｲﾄ)	下　限 設定値	上　限 設定値	単 位	機　能	工　場 出荷値
00	ﾙｰﾌﾟ 1　偏差上限警報	2	0.0	100.0	%	0-10000 が 0.0～100.0%に対応	100.00
02	SV 上限警報	2	工業値	工業値	工業値	0-10000 が工業値ﾍﾞｰｽ～ﾌﾙｽｹｰﾙに対応	125.00
04	SV 下限警報	2	工業値	工業値	工業値	0-10000 が工業値ﾍﾞｰｽ～ﾌﾙｽｹｰﾙに対応	-25.00
06	PV 上限警報	2	工業値	工業値	工業値	0-10000 が工業値ﾍﾞｰｽ～ﾌﾙｽｹｰﾙに対応	125.00
08	PV 下限警報	2	工業値	工業値	工業値	0-10000 が工業値ﾍﾞｰｽ～ﾌﾙｽｹｰﾙに対応	-25.00
0A	MV 上限警報	2	-25.0	125.0	%	0-10000 が 0.0～100.0%に対応	125.00
0C	MV 下限警報	2	-25.0	125.0	%	0-10000 が 0.0～100.0%に対応	-25.00
0E	PV 変化率警報	2	0.00	100.00	%	0-10000 が 0.00～100.00%に対応	100.00
10	ｻﾝﾌﾟﾘﾝｸﾞ周期	4	0.1	9999.9	sec	0-10000 が 0.0～100.0 に対応	0.2
14	比例帯	2	1.0	3276.7	%	0-10000 が 0.0～1000.0%に対応	3000.0
16	積分時間	2	0.1	3276.7	sec	0-10000 が 0.0～1000.0sec に対応	3000.0
18	微分時間	2	0.0	900.0	sec	0-10000 が 0.0～1000.0sec に対応	0.0
1A	1 次ﾌｨﾙﾀ	2	0.0	900.0	sec	0-10000 が 0.0～1000.0sec に対応	0.0
1C	不感帯	2	0.00	327.67	%	0-10000 が 0.00～100.00%に対応	0.00
1E	MV 変化率警報	2	0.00	100.00	%	0-10000 が 0.00～100.00%に対応	100.00
20		2					
22	非線形ｹﾞｲﾝ	2	0.00	327.67	%	0-10000 が 0.00～100.00%に対応	0.00
24	ﾙｰﾀｶｯﾄ点	2	-327.67	327.67	%	0-10000 が 0.00～100.00%に対応	-0.01
26		2					
28		2					
2A		2					
2C		2					
2E	SV ﾌﾟﾘｾｯﾄ	2	工業値	工業値	工業値	0-10000 が工業値ﾍﾞｰｽ～ﾌﾙｽｹｰﾙに対応	0.00
30	MV ﾌﾟﾘｾｯﾄ	2	-25.00	125.00	%	0-10000 が 0.00～100.00%に対応	0.00
32	正動作・逆動作	2	NORMAL	REVERSE	-	1:逆動作(reverse) 0:正動作(normal)	reverse
34 ｜	ﾙｰﾌﾟ 2　同上	同上	同上	同上	同上	同上	
68 ｜	ﾙｰﾌﾟ 3　同上	同上	同上	同上	同上	同上	
9C ｜	ﾙｰﾌﾟ 4　同上	同上	同上	同上	同上	同上	

一次ブロックが比率の場合は各ループの構成は以下のようになる。

ｱﾄﾞﾚｽ (HEX)	名　称	ｻｲｽﾞ (ﾊﾞｲﾄ)	下　限 設定値	上　限 設定値	単 位	機　能	工　場 出荷値
00	(空)	2					
02	SV 上限警報	2	工業値	工業値	工業値	0-1000 が工業値ﾍﾞｰｽ～ﾌﾙｽｹｰﾙに対応	125.00
04	SV 下限警報	2	工業値	工業値	工業値	0-1000 が工業値ﾍﾞｰｽ～ﾌﾙｽｹｰﾙに対応	-25.00
06	PV 上限警報	2	-25.0	125.0	%	0-10000 が 0.0～100.0%に対応	125.00
08	PV 下限警報	2	-25.0	125.0	%	0-10000 が 0.0～100.0%に対応	-25.00
0A	MV 上限警報	2	-327.67	327.67	%	0-10000 が 0.00～100.00%に対応	125.00
0C	MV 下限警報	2	-327.67	327.67	%	0-10000 が 0.00～100.00%に対応	-25.00
0E	PV 変化率警報	2	-327.67	327.67	%	0-10000 が 0.00～100.00%に対応	100.00
10	ﾊﾞｲｱｽ３	2	-327.67	327.67	%	0-10000 が 0.00～100.00%に対応	0.00
12	比率係数	2	-327.67	327.67	%	0-10000 が 0.00～100.00%に対応	100.00
14	ﾊﾞｲｱｽ１	2	-327.67	327.67	%	0-10000 が 0.00～100.00%に対応	0.00
16	ﾊﾞｲｱｽ２	2	-327.67	327.67	%	0-10000 が 0.00～100.00%に対応	0.00
18	(空)	2					
1A	1 次ﾌｨﾙﾀ	2	0.0	900.0	sec	0-10000 が 0.0～1000.0sec に対応	0.0
1C	(空)	2					
1E	(空)	2					
20	(空)	2					
22	(空)	2					
24	ﾙｰﾀｶｯﾄ点	2	-327.67	327.67	%	0-10000 が 0.00～100.00%に対応	-0.01
26	(空)	2					
28	(空)	2					
2A	(空)	2					
2C	(空)	2					
2E	SV ﾌﾟﾘｾｯﾄ	2	工業値	工業値	工業値	0-10000 が工業値ﾍﾞｰｽ～ﾌﾙｽｹｰﾙに対応	0.00
30	(空)	2					

一次ブロックがプログラム制御の場合は各ループの構成は以下のようになる。

ｱﾄﾞﾚｽ (HEX)	名　称	ｻｲｽﾞ (ﾊﾞｲﾄ)	下　限 設定値	上　限 設定値	単 位	機　能	工　場 出荷値
00	開始ｿﾞｰﾝ	1	0	6	-	0～6 区間内信号開始ゾーン	0
01	終了ｿﾞｰﾝ	1	0	7	-	0～7 区間内信号終了ゾーン	0
02	出力値 0	2	工業値	工業値	工業値	0-10000 が工業値ﾍﾞｰｽ～ﾌﾙｽｹｰﾙに対応	0.00
04	出力値 1	2	工業値	工業値	工業値	0-10000 が工業値ﾍﾞｰｽ～ﾌﾙｽｹｰﾙに対応	0.00
06	出力値 2	2	工業値	工業値	工業値	0-10000 が工業値ﾍﾞｰｽ～ﾌﾙｽｹｰﾙに対応	0.00
08	出力値 3	2	工業値	工業値	工業値	0-10000 が工業値ﾍﾞｰｽ～ﾌﾙｽｹｰﾙに対応	0.00
0A	出力値 4	2	工業値	工業値	工業値	0-10000 が工業値ﾍﾞｰｽ～ﾌﾙｽｹｰﾙに対応	0.00
0C	出力値 5	2	工業値	工業値	工業値	0-10000 が工業値ﾍﾞｰｽ～ﾌﾙｽｹｰﾙに対応	0.00
0E	出力値 6	2	工業値	工業値	工業値	0-10000 が工業値ﾍﾞｰｽ～ﾌﾙｽｹｰﾙに対応	0.00
10	出力値 7	2	工業値	工業値	工業値	0-10000 が工業値ﾍﾞｰｽ～ﾌﾙｽｹｰﾙに対応	0.00
12	時間幅 0	2	0	32767	SEC･MIN	0-10000 が 0～10000 秒または分に対応	0
14	時間幅 1	2	0	32767	SEC･MIN	0-10000 が 0～10000 秒または分に対応	0
16	時間幅 2	2	0	32767	SEC･MIN	0-10000 が 0～10000 秒または分に対応	0
18	時間幅 3	2	0	32767	SEC･MIN	0-10000 が 0～10000 秒または分に対応	0
1A	時間幅 4	2	0	32767	SEC･MIN	0-10000 が 0～10000 秒または分に対応	0
1C	時間幅 5	2	0	32767	SEC･MIN	0-10000 が 0～10000 秒または分に対応	0
1E	時間幅 6	2	0	32767	SEC･MIN	0-10000 が 0～10000 秒または分に対応	0
20	(空)	2					
22	(空)	2					
24	(空)	2					
26	(空)	2					
28	(空)	2					
2A	(空)	2					
2C	(空)	2					
2E	ﾌﾟﾘｾｯﾄ時間	2	0	327.67	分･時･日	0～327.67 分 or 時(PGC/PGS) 0～327.67 時 or 日(P1C/PLS)	0.00
30	(空)	2					
32	正動作・逆動作	2	NORMAL	REVERSE	-	1:逆動作(reverse) 0:正動作(normal)	reverse

ファイル No.	ファイル名		サイズ(byte)
5	２次パラメータファイル	MODPARM2	52×LOOP

ファイル構成

各ループの一次ブロックのパラメータを設定する。（４ループ分）

ｱﾄﾞﾚｽ (HEX)	名　称	ｻｲｽﾞ (ﾊﾞｲﾄ)	下　限 設定値	上　限 設定値	単 位	機　能	工　場 出荷値
00	ﾙｰﾌﾟ 1　偏差上限警報	2	0.0	100.0	%	0-10000 が 0.0～100.0%に対応	100.00
02	SV 上限警報	2	工業値	工業値	工業値	0-10000 が工業値ﾍﾞｰｽ～ﾌﾙｽｹｰﾙに対応	125.00
04	SV 下限警報	2	工業値	工業値	工業値	0-10000 が工業値ﾍﾞｰｽ～ﾌﾙｽｹｰﾙに対応	-25.00
06	PV 上限警報	2	工業値	工業値	工業値	0-10000 が工業値ﾍﾞｰｽ～ﾌﾙｽｹｰﾙに対応	125.00
08	PV 下限警報	2	工業値	工業値	工業値	0-10000 が工業値ﾍﾞｰｽ～ﾌﾙｽｹｰﾙに対応	-25.00
0A	MV 上限警報	2	-25.0	125.0	%	0-10000 が 0.0～100.0%に対応	125.00
0C	MV 下限警報	2	-25.0	125.0	%	0-10000 が 0.0～100.0%に対応	-25.00
0E	PV 変化率警報	2	0.00	100.00	%	0-10000 が 0.00～100.00%に対応	100.00
10	ｻﾝﾌﾟﾘﾝｸﾞ周期	2	0.1	9999.9	sec	0-10000 が 0.0～100.0 に対応	0.2
14	比例帯	2	1.0	3276.7	%	0-10000 が 0.0～1000.0%に対応	3000.0
16	積分時間	2	0.1	3276.7	sec	0-10000 が 0.0～1000.0sec に対応	3000.0
18	微分時間	2	0.0	900.0	sec	0-10000 が 0.0～1000.0sec に対応	0.0
1A	1 次ﾌｨﾙﾀ	2	0.0	900.0	sec	0-10000 が 0.0～1000.0sec に対応	0.0
1C	不感帯	2	0.00	327.67	%	0-10000 が 0.00～100.00%に対応	0.00
1E	MV 変化率警報	2	0.00	100.00	%	0-10000 が 0.00～100.00%に対応	100.00
20	(PO ﾌﾙｽﾄﾛｰｸ)	2					
22	非線形ｹﾞｲﾝ	2	0.00	327.67	%	0-10000 が 0.00～100.00%に対応	0.00
24	ﾙｰﾀｶｯﾄ点	2	-327.67	327.67	%	0-10000 が 0.00～100.00%に対応	-0.01
26		2					
28	ﾌｨｰﾄﾞﾌｫﾜｰﾄﾞｹﾞｲﾝ	2	-327.67	327.67	%	0-10000 が 0.00～100.00%に対応	0.00
2A	ﾊﾞｲｱｽ１	2	-327.67	327.67	%	0-10000 が 0.00～100.00%に対応	0.00
2C	ﾊﾞｲｱｽ２	2	-327.67	327.67	%	0-10000 が 0.00～100.00%に対応	0.00
2E	SV ﾌﾟﾘｾｯﾄ	2	工業値	工業値	工業値	0-10000 が工業値ﾍﾞｰｽ～ﾌﾙｽｹｰﾙに対応	0.00
30	MV ﾌﾟﾘｾｯﾄ	2	-25.00	125.00	%	0-10000 が 0.00～100.00%に対応	0.00
32	正動作・逆動作	2	NORMAL	REVERSE	-	1:逆動作(REVERSE) 0:正動作(NORMAL)	REVERSE
34 ｜	ﾙｰﾌﾟ 2　同上	同上	同上	同上	同上	同上	
68 ｜	ﾙｰﾌﾟ 3　同上	同上	同上	同上	同上	同上	
9C ｜	ﾙｰﾌﾟ 4　同上	同上	同上	同上	同上	同上	

ファイル No.	ファイル名		サイズ(byte)
6	ウェハ出力	WAF_OUT	16×48×LOOP

ファイル構成

ウェハの出力データを格納する領域。

ウェハ出力端子のデータはこのデータで、48 ウェハ×４ループ分の領域がある。

ｱﾄﾞﾚｽ (HEX)	名　称	ｻｲｽﾞ (ﾊﾞｲﾄ)	下　限 設定値	上　限 設定値	単 位	機　能	工　場 出荷値
00	ﾙｰﾌﾟ 1　ｳｪﾊ 1　出力 1	4	―――	―――	――	0-10000 が 0～100.00%に対応	
04	出力 2	4	―――	―――	――		
08	出力 3	4	―――	―――	――		
0C	出力 4	4	―――	―――	――		
｜	｜	｜					
2F0	ｳｪﾊ 48　出力 1	4					
2F4	出力 2	4					
2F8	出力 3	4					
2FC	出力 4	4					
300 ｜	ﾙｰﾌﾟ 2　同上	同上					
600 ｜	ﾙｰﾌﾟ 3　同上	同上					
900 ｜	ﾙｰﾌﾟ 4　同上	同上					

ファイル No.	ファイル名		サイズ(byte)
7	定数ファイル	CONSTANT	96×LOOP

ファイル構成

ウェハの入力として使用する定数を設定するテーブル。

各ループ 48 個設定することができる。

ｱﾄﾞﾚｽ (HEX)	名　称	ｻｲｽﾞ (ﾊﾞｲﾄ)	下　限 設定値	上　限 設定値	単 位	機　能	工　場 出荷値
00	ﾙｰﾌﾟ 1　定数 1	2	-327.67	327.67	%	0-10000 が 0.00～100.00%に対応	0.00
｜	｜	｜	｜	｜	｜		
5C	定数 48	2	-327.67	327.67	%		0.00
60 ｜	ﾙｰﾌﾟ 2　同上	同上	同上	同上	同上		
C0 ｜	ﾙｰﾌﾟ 3　同上	同上	同上	同上	同上		
120 ｜	ﾙｰﾌﾟ 4　同上	同上	同上	同上	同上		

ファイル No.	ファイル名		サイズ(byte)
8	AI 端子板	AI_FILE	16

ファイル構成

メインボードに入力される 0-10V 電圧入力の読込値が格納される。

格納されるデータは AI レンジ指定に従って 0-100%に変換された値となる。

ｱﾄﾞﾚｽ (HEX)	名　称	ｻｲｽﾞ (ﾊﾞｲﾄ)	下　限 設定値	上　限 設定値	単 位	機　能	工　場 出荷値
00	アナログ入力 1	2	―――	―――	%	0-10000 が 0～100.00%に対応	
02	アナログ入力 2	↓	↓	↓	↓	↓	
04	アナログ入力 3	↓	↓	↓	↓	↓	
06	アナログ入力 4	↓	↓	↓	↓	↓	
08	アナログ入力 5	↓	↓	↓	↓	↓	
0C	アナログ入力 6	↓	↓	↓	↓	↓	
0E	アナログ入力 7	↓	↓	↓	↓	↓	
10	アナログ入力 8	▼	▼	▼	▼	▼	

ファイル No.	ファイル名		サイズ(byte)
9	PI 端子板	PI_FILE	8

ファイル構成

PI データが格納される。

パルス幅の時は PI フルストロークにより%に変換された値。(基本周期毎の入力値)

パルス数のときは PI max パルス数により%変換された値となる。

ｱﾄﾞﾚｽ (HEX)	名　称	ｻｲｽﾞ (ﾊﾞｲﾄ)	下　限 設定値	上　限 設定値	単 位	機　能	工　場 出荷値
00	パルス入力 1	2	―――	―――	%	0-10000 が 0～100.00%に対応	
02	パルス入力 2	↓	↓	↓	↓	↓	
04	パルス入力 3	↓	↓	↓	↓	↓	
06	パルス入力 4	▼	▼	▼	▼	▼	

ファイル No.	ファイル名		サイズ(byte)
10	PI 端子板	PWI_FILE	8

ファイル構成

PI (パルス幅) データが格納される。PI フルストロークにより%に変換された値。(基本周期毎の入力値)

ｱﾄﾞﾚｽ (HEX)	名　称	ｻｲｽﾞ (ﾊﾞｲﾄ)	下　限 設定値	上　限 設定値	単 位	機　能	工　場 出荷値
00	パルス入力 1 (DI1, 2)	2	―――	―――	%	0-10000 が 0～100.00%に対応	
02	パルス入力 2 (DI3, 4)	↓	↓	↓	↓	↓	
04	パルス入力 3 (DI5, 6)	↓	↓	↓	↓	↓	
06	パルス入力 4 (DI7, 8)	▼	▼	▼	▼	▼	

ファイル No.	ファイル名		サイズ(byte)
11	直接入力端子板	DAI_FILE	4

ファイル構成

直接入力 2CH 分のデータが格納される。データは入力レンジ指定に従って%変換された後のデータ。

ｱﾄﾞﾚｽ (HEX)	名　称	ｻｲｽﾞ (ﾊﾞｲﾄ)	下　限 設定値	上　限 設定値	単 位	機　能	工　場 出荷値
00	直入力１	2	―――	―――	%	0-10000 が 0～100.00%に対応	
02	直入力２	2	―――	―――	%	0-10000 が 0～100.00%に対応	

ファイル No.	ファイル名		サイズ(byte)
12	DI 端子板	DI_TERMINAL	2

ファイル構成

DI 読み込み値が格納される。　　読み込み周期：

本端子のデータをウェハ結線にて使用する。

ｱﾄﾞﾚｽ (HEX)	名　称	ｻｲｽﾞ (ﾊﾞｲﾄ)	下　限 設定値	上　限 設定値	単 位	機　能	工　場 出荷値
00	DI	2	―――	―――	―――	下記	

DI

8000ﾋﾞｯﾄ ----　　0200ﾋﾞｯﾄ ---- Di9　　0008ﾋﾞｯﾄ ---- Di3

4000ﾋﾞｯﾄ ----　　0100ﾋﾞｯﾄ ---- Di8　　0004ﾋﾞｯﾄ ---- Di2

2000ﾋﾞｯﾄ ----　　0080ﾋﾞｯﾄ ---- Di7　　0002ﾋﾞｯﾄ ---- Di1

1000ﾋﾞｯﾄ ----　　0040ﾋﾞｯﾄ ---- Di6　　0001ﾋﾞｯﾄ ----

0800ﾋﾞｯﾄ ----　　0020ﾋﾞｯﾄ ---- Di5

0400ﾋﾞｯﾄ ---- Di10　　0010ﾋﾞｯﾄ ---- Di4

ファイル No.	ファイル名		サイズ(byte)
13	リニアライズファイル	LINER_TBL	64×8×LOOP

ファイル構成

折れ線近似テーブルのデータを設定する。

各ループ８つのテーブルが設定できるが、実際に使用しているのは各ループの先頭４ブロック。

ｱﾄﾞﾚｽ (HEX)	名　称	ｻｲｽﾞ (ﾊﾞｲﾄ)	下　限 設定値	上　限 設定値	単 位	機　能	工　場 出荷値
00	ﾙｰﾌﾟ 1　ﾃｰﾌﾞﾙ 1　X 軸　X01	2	-327.67	327.67	%	0-10000 が 0.00～100.00%に対応	-25.00
02	X02	2	-327.67	327.67	%		125.00
｜	｜	｜	｜	｜	｜		｜
1E	X16	2	-327.67	327.67	%		125.00
20	Y 軸　Y01	2	-327.67	327.67	%		-25.00
22	Y02	2	-327.67	327.67	%		125.00
｜	｜	｜	｜	｜	｜		｜
3E	Y16	2	-327.67	327.67	%		125.00
40	ﾙｰﾌﾟ 1　テーブル２	同上					
80	ﾙｰﾌﾟ 1　テーブル３	同上					
C0	ﾙｰﾌﾟ 1　テーブル４	同上					
100	ﾙｰﾌﾟ 1　テーブル５	同上					
140	ﾙｰﾌﾟ 1　テーブル６	同上					
180	ﾙｰﾌﾟ 1　テーブル７	同上					
1C0	ﾙｰﾌﾟ 1　テーブル８	同上					
200 ｜	ﾙｰﾌﾟ 2　同上	同上					
400 ｜	ﾙｰﾌﾟ 3　同上	同上					
600 ｜	ﾙｰﾌﾟ 4　同上	同上	▼	▼	▼	▼	

ファイル No.	ファイル名		サイズ(byte)
14	システムテーブル	SYSTEM_TABLE	498

ファイル構成

CC-M 全体のシステムに関わるパラメータを設定する。

ｱﾄﾞﾚｽ (HEX)	名　称	ｻｲｽﾞ (ﾊﾞｲﾄ)	下　限 設定値	上　限 設定値	単 位	機　能	工　場 出荷値
00	基本周期(BASIC_CYCLE)	2	10	50		10mS の整数倍で指定	20
02	PI1 フルストローク (PIFULL STROKE1)	2	0	10000		0-10000 が 0-10000 秒または 0-10000 に対応	300
04	PI2 フルストローク (PIFULL STROKE2)	2	0	10000		0-10000 が 0-10000 秒または 0-10000 に対応	200
06	PI3 フルストローク (PIFULL STROKE3)	2	0	10000		0-10000 が 0-10000 秒または 0-10000 に対応	200
08	PI4 フルストローク (PIFULL STROKE4)	2	0	10000		0-10000 が 0-10000 秒または 0-10000 に対応	300
0A						(未使用)	
0C						(未使用)	
0D	ｼｽﾃﾑ FLT ラッチ指定 (SYSTEM FLT LATCH)	1	0	1		0:ﾗｯﾁしない, 1:ﾗｯﾁする	0
0E	(空)	2					
10	MV ﾘｰﾄﾞﾊﾞｯｸ判定	2				LSB から loop1～4 に対応､ﾋﾞｯﾄ on で判定有	全て ON
12	(空)　3 ﾜｰﾄﾞ	2×3					
18	ﾙｰﾌﾟ 1／1 次　FLT ﾗｯﾁ指定	1				(未使用)	
19	ALM ﾗｯﾁ指定	1	0	1		0:ﾗｯﾁしない, 1:ﾗｯﾁする	0
1A	警報出力指定	1	0	3		0:出力なし, 1:PH/PL, 2:DPH/DPL, 3:DH/DL	1
1B	設定ﾛｯｸ	1	0	1		0:設定可, 1:設定不可	0
1C	ｽﾀｰﾄﾓｰﾄﾞ	1	0	2		0:A, 1:RorC, 2:M	0
1D	Scc enable 指定	1	0	4		0:OFF, 4:ON	
1E	(空)	1				(未使用)	
1F	MV ｱﾗｰﾑ　2NH	1				0～1 0:INH なし, 1:INH	0
20	停電処理時間	2	0	32767	*1	0～32767 秒(ﾙｰﾌﾟのみ有効)	180
22	(空)	2					
24	ﾙｰﾌﾟ 1／2 次	同上	同上	同上	同上	同上	
30	ﾙｰﾌﾟ 2／1 次	同上	同上	同上	同上	同上	
3C	ﾙｰﾌﾟ 2／2 次	同上	同上	同上	同上	同上	
48	ﾙｰﾌﾟ 3／1 次	同上	同上	同上	同上	同上	
54	ﾙｰﾌﾟ 3／2 次	同上	同上	同上	同上	同上	
60	ﾙｰﾌﾟ 4／1 次	同上	同上	同上	同上	同上	
6C	ﾙｰﾌﾟ 4／2 次	同上	同上	同上	同上	同上	
78	ﾙｰﾌﾟ 5／1 次(予備)	同上	同上	同上	同上	同上	
84	ﾙｰﾌﾟ 5／2 次(予備)	同上	同上	同上	同上	同上	
90	ﾙｰﾌﾟ 6／1 次(予備)	同上	同上	同上	同上	同上	
9C	ﾙｰﾌﾟ 6／2 次(予備)	同上	同上	同上	同上	同上	
A8	ﾙｰﾌﾟ 7／1 次(予備)	同上	同上	同上	同上	同上	
B4	ﾙｰﾌﾟ 7／2 次(予備)	同上	同上	同上	同上	同上	
C0	ﾙｰﾌﾟ 8／1 次(予備)	同上	同上	同上	同上	同上	
CC	ﾙｰﾌﾟ 8／2 次(予備)	同上	同上	同上	同上	同上	
D8	(空)	2				(未使用)	
DA	Modbus　ｽﾃｰｼｮﾝ番号	2	1	255			1
DC	ﾎﾞｰﾚｰﾄ	2	0	4		0:2400, 1:4800, 2:9600, 3:19200, 4:38400	2
DE	ﾊﾟﾘﾃｨ	2	0	2		0:odd, 1:even, 2:none	2
E0	ｽﾄｯﾌﾟﾋﾞｯﾄ	2	1	2		1, 2	1

ｱﾄﾞﾚｽ (HEX)	名　称	ｻｲｽﾞ (ﾊﾞｲﾄ)	下　限 設定値	上　限 設定値	単 位	機　能	工　場 出荷値
E2	(空)	2				(未使用)	
E4	(空)	2				(未使用)	
E6	(空)	2				(未使用)	
E8	(空)	2				(未使用)	
EA	(空)	2				(未使用)	
EC	FRONT 通信	2	同上	同上	同上	同上	
100	(空)	2	同上	同上	同上	(未使用)	
114	AI ﾁｪｯｸ指定(PV1, 2, AI1～6)	2×8	0	1		0:AI ﾁｪｯｸなし, 1:AI ﾁｪｯｸあり	0
124	直入力 AI ﾁｪｯｸ指定 (PVD1, PVD2)	2×8	0	1		同上 (先頭 2 ﾜｰﾄﾞのみ使用)	0
134	直入力(PVD1)　入力種類	2	0	1		0:Pt, 1:TC, (2:V)	0
	ﾚﾝｼﾞｺｰﾄﾞ	2	0	15		(下記)	0
	RCJ ON/OFF	2	0	1		0:RCJ off, 1:RCJ on	0
13C	直入力(PVD2)	2	同上	同上	同上	同上	
144	AI ﾚﾝｼﾞ設定(PV1)　ﾚﾝｼﾞｺｰﾄﾞ	2	0	2		0:1-5V, 1:0-5V, 2:0-10V	0
	ﾍﾞｰｽｽｹｰﾙ	2	-327.67	327.67	%	0-10000 が 0.00～100.00%に対応	0
	ﾌﾙｽｹｰﾙ	2	-327.67	327.67	%	0-10000 が 0.00～100.00%に対応	10000
14C	AI ﾚﾝｼﾞ設定(PV2)	2	同上	同上	同上	同上	
154	AI ﾚﾝｼﾞ設定(AI1)	2	同上	同上	同上	同上	
15C	AI ﾚﾝｼﾞ設定(AI2)	2	同上	同上	同上	同上	
164	AI ﾚﾝｼﾞ設定(AI3)	2	同上	同上	同上	同上	
16C	AI ﾚﾝｼﾞ設定(AI4)	2	同上	同上	同上	同上	
174	AI ﾚﾝｼﾞ設定(AI5)	2	同上	同上	同上	同上	
17C	AI ﾚﾝｼﾞ設定(AI6)	2	同上	同上	同上	同上	
184	AO ﾚﾝｼﾞ設定(AO1)　ﾚﾝｼﾞｺｰﾄﾞ	2	0	2		0:1-5V, 1:0-5V, 2:0-10V	0
	ﾍﾞｰｽｽｹｰﾙ	2	-327.67	327.67	%	0-10000 が 0.00～100.00%に対応	0
	ﾌﾙｽｹｰﾙ	2	-327.67	327.67	%	0-10000 が 0.00～100.00%に対応	10000
18C	AO ﾚﾝｼﾞ設定(AO2)	2	同上	同上	同上	同上	
194	AO ﾚﾝｼﾞ設定(AO3)	2	同上	同上	同上	同上	
19C	AO ﾚﾝｼﾞ設定(AO4)	2	同上	同上	同上	同上	
1A4	AO ﾚﾝｼﾞ設定(AO5)	2	同上	同上	同上	同上	
1AC	制御機能(loop1 1 次) 機能ｺｰﾄﾞ	2	0	2		0:PID, 1:RATIO, 2:PROGRAM	0
	設定方式	2	0	2	*2	0:R-A-M, 1:A-M, 2:C-A-M	PILC による
	ｵｰﾄﾁｭｰﾆﾝｸﾞ	2	0	1	*2	(未使用)	
1B4	制御機能(loop2 1 次)	2	同上	同上	同上	同上	
1BC	制御機能(loop3 1 次)	2	同上	同上	同上	同上	
1C4	制御機能(loop4 1 次)	2	同上	同上	同上	同上	
1CC	制御機能(予備)	2	同上	同上	同上	同上	
1D4	制御機能(予備)	2	同上	同上	同上	同上	
1DC	制御機能(予備)	2	同上	同上	同上	同上	
1E4	制御機能(予備)	2	同上	同上	同上	同上	
1EC	LCD ｺﾝﾄﾗｽﾄ	2	－	－			
1EE	ﾊﾟｽﾜｰﾄﾞ(menu2/3)　入力値	2	0	FFFFH		16 進数	0000
1F0	ﾊﾟｽﾜｰﾄﾞ(menu2/3)　設定値	2	0	FFFFH		16 進数	0000
1F2	ﾊﾟｽﾜｰﾄﾞ(menu3/3)　入力値	2	同上	同上	同上	同上	
1F4	ﾊﾟｽﾜｰﾄﾞ(menu3/3)　設定値	2	同上	同上	同上	同上	
1F6	ﾊﾟｽﾜｰﾄﾞ(予備)	2	同上	同上	同上	同上	
1FA	MI 極性指定(loop1)	1	0	1		0:normal, 1:reverse	0
1FB	MI 極性指定(loop2)	1	0	1		0:normal, 1:reverse	0
1FC	MI 極性指定(loop3)	1	0	1		0:normal, 1:reverse	0
1FD	MI 極性指定(loop4)	1	0	1		0:normal, 1:reverse	0

*1)　停電処理時間はﾙｰﾌﾟ 1 1 次ﾓｼﾞｭｰﾙのﾃﾞｰﾀしか使用しない。(他のデータは 0)

*2)　設定方式およびｵｰﾄﾁｭｰﾆﾝｸﾞ有無についても 8 ﾌﾞﾛｯｸ分ﾃﾞｰﾀ領域があるが、使用しているのは先頭のみ

直入力のレンジコード

入力信号		入力種類ｺｰﾄﾞ	入力種別ｺｰﾄﾞ	測定範囲(℃)
測温抵抗体 JIS（IEC）	Pt100Ω	００	００	0.0 ～ 150.0℃
			０１	0.0 ～ 300.0℃
			０２	0.0 ～ 500.0℃
			０３	0.0 ～ 600.0℃
			０４	- 50.0 ～ 100.0℃
			０５	-100.0 ～ 200.0℃
			０６	-200.0 ～ 600.0℃
			０７	-200.0 ～ 850.0℃
測温抵抗体 旧 JIS	JPt100Ω		０８	0.0 ～ 150.0℃
			０９	0.0 ～ 300.0℃
			１０	0.0 ～ 500.0℃
			１１	0.0 ～ 600.0℃
			１２	- 50.0 ～ 100.0℃
			１３	-100.0 ～ 200.0℃
			１４	-200.0 ～ 600.0℃
熱電対	Ｊ	０１	００	0.0 ～ 400.0℃
	Ｊ		０１	0.0 ～ 800.0℃
	Ｋ		０２	0.0 ～ 400.0℃
	Ｋ		０３	0.0 ～ 800.0℃
	Ｋ		０４	0.0 ～1200.0℃
	Ｒ		０５	0.0 ～1600.0℃
	Ｂ		０６	0.0 ～1800.0℃
	Ｔ		０７	-200.0 ～ 200.0℃
	Ｔ		０８	-150.0 ～ 400.0℃
	Ｅ		０９	0.0 ～ 800.0℃
	Ｅ		１０	-200.0 ～ 800.0℃
	Ｓ		１１	0.0 ～1600.0℃
	Ｎ		１２	0.0 ～1300.0℃
	Ｕ		１３	-200.0 ～ 400.0℃
	ＷＲｅ5-26		１４	0.0 ～2300.0℃
	ＰＬ-Ⅱ		１５	0.0 ～1300.0℃

ファイル No.	ファイル名		サイズ(byte)
15	ウェハ結線テーブル	WAF_CONN_TBL	8×48×LOOP

ファイル構成

各ループのウェハを結線するテーブル。　　48×４ループ分登録可能

ｱﾄﾞﾚｽ (HEX)	名　称	ｻｲｽﾞ (ﾊﾞｲﾄ)	下　限 設定値	上　限 設定値	単 位	機　能	工　場 出荷値
00	ﾙｰﾌﾟ 1　ｳｪﾊ 1　ｳｪﾊｺｰﾄﾞ	2	0000	FFFF	―――	ウェハコード	0000
02	入力端子 1	2				入力端子１	0000
04	入力端子 2	2				入力端子２	0000
06	入力端子 3	2				入力端子３	0000
08	ｳｪｱ 2	同上	同上	同上	同上		
｜	｜	｜	｜	｜			
	ｳｪﾊ 48	同上	同上	同上	同上		
180	ﾙｰﾌﾟ 2　同上	同上	同上	同上	同上	同上	
300	ﾙｰﾌﾟ 3　同上	同上	同上	同上	同上	同上	
480	ﾙｰﾌﾟ 4　同上	同上	同上	同上	同上	同上	

ファイル No.	ファイル名		サイズ(byte)
16	AO 端子板	AO_FILE	10

ファイル構成

アナログ出力データが格納される。

ｱﾄﾞﾚｽ (HEX)	名　称	ｻｲｽﾞ (ﾊﾞｲﾄ)	下　限 設定値	上　限 設定値	単 位	機　能	工　場 出荷値
00	アナログ出力１	2	―	―	%	0-10000 が 0.00～100.00%に対応	
02	アナログ出力２	2	―	―	%	0-10000 が 0.00～100.00%に対応	
04	アナログ出力３	2	―	―	%	0-10000 が 0.00～100.00%に対応	
06	アナログ出力４	2	―	―	%	0-10000 が 0.00～100.00%に対応	
08	アナログ出力５	2	―	―	%	0-10000 が 0.00～100.00%に対応	

ファイル No.	ファイル名		サイズ(byte)
17	電流出力端子板	CURRENT_FILE	8

ファイル構成

4-20mA 出力データが格納される

ｱﾄﾞﾚｽ (HEX)	名　称	ｻｲｽﾞ (ﾊﾞｲﾄ)	下　限 設定値	上　限 設定値	単 位	機　能	工　場 出荷値
00	電流出力１	2	―	―	%	0-10000 が 0.00～100.00%に対応	
02	電流出力２	2	―	―	%	0-10000 が 0.00～100.00%に対応	
04	電流出力３	2	―	―	%	0-10000 が 0.00～100.00%に対応	
06	電流出力４	2	―	―	%	0-10000 が 0.00～100.00%に対応	

ファイル No.	ファイル名		サイズ(byte)
18	DO 端子板	DO_TERMINAL	2

ファイル構成

ディジタル出力(DO)のデータが格納される

ｱﾄﾞﾚｽ (HEX)	名　称	ｻｲｽﾞ (ﾊﾞｲﾄ)	下　限 設定値	上　限 設定値	単 位	機　能	工　場 出荷値
00	ディジタル出力	2					

DO

0200 ﾋﾞｯﾄ ---- DO10
0100 ﾋﾞｯﾄ ---- DO9
0080 ﾋﾞｯﾄ ---- DO8
0040 ﾋﾞｯﾄ ---- DO7
0020 ﾋﾞｯﾄ ---- DO6
0010 ﾋﾞｯﾄ ---- DO5
0008 ﾋﾞｯﾄ ---- DO4
0004 ﾋﾞｯﾄ ---- DO3
0002 ﾋﾞｯﾄ ---- DO2
0001 ﾋﾞｯﾄ ---- DO1

ファイルNo.	ファイル名		サイズ(byte)
19	ゲインスケジュールテーブル	GAIN_TBL	64×2×LOOP

ファイル構成

ｱﾄﾞﾚｽ (HEX)	名　称	ｻｲｽﾞ (ﾊﾞｲﾄ)	下　限 設定値	上　限 設定値	単 位	機　能	工　場 出荷値
00	ループ１　GS(1)　適応指数	2	-327.67	327.67	%	0-10000 が 0.00～100.00 に対応	0.00
		2	-327.67	327.67	%		100.00
10	比例帯	2	1.0	3276.7	%	0-10000 が 0.0～1000.0%に対応	3000.0
		2	1.0	3276.7	%		3000.0
20	積分時間	2	0.1	3276.7	SEC	0-10000 が 0.0～1000.0sec に対応	3000.0
		2	0.1	3276.7	SEC		3000.0
30	微分時間	2	0.0	900.0	SEC	0-10000 が 0～1000.0sec に対応	0.0
		2	0.0	900.0	SEC		0.0
40 ｜	ループ１　GS(2)　同上	同上	同上	同上	同上	同上	
80 ｜	ループ２　GS(1)　同上	同上	同上	同上	同上	同上	
C0 ｜	ループ２　GS(2)　同上	同上	同上	同上	同上	同上	
100 ｜	ループ３　GS(1)　同上	同上	同上	同上	同上	同上	
140 ｜	ループ３　GS(2)　同上	同上	同上	同上	同上	同上	
180 ｜	ループ４　GS(1)　同上	同上	同上	同上	同上	同上	
1C0 ｜	ループ４　GS(2)　同上	同上	同上	同上	同上	同上	

ファイル No.	ファイル名		サイズ(byte)
20	出力結線テーブル	OUT_CNECT	486

ファイル構成

00

ウェハ空間から外部端子への出力を結線するテーブル
外部への結線のみでなく伝送出力、内部設定用出力も含む。入力端子コードが設定される。

ｱﾄﾞﾚｽ (HEX)	名　称	ｻｲｽﾞ (ﾊﾞｲﾄ)	下　限 設定値	上　限 設定値	単 位	機　能	工　場 出荷値
00	T ﾘﾝｸ　出力 00 結線	2	0000	FFFF	なし	結線されたﾃﾞｰﾀが T ﾘﾝｸ領域(ﾏｽﾀ)または OPT022 に出力される。	0000
｜	｜	｜	｜	｜	｜		
C6	出力 99 結線	2	0000	FFFF	なし		0000
C8	SCC 出力結線　S01	2	0000	FFFF	なし	T ﾘﾝｸｽﾚｰﾌﾞ時に上位ｼｽﾃﾑに出力する。ﾃﾞｰﾀを結線する。OPT022 使用時には未使用	
｜	｜	｜	｜	｜	｜		
E6	S16	2	0000	FFFF	なし		
148	A01 出力結線	2	0000	FFFF	なし	A01～A05 への出力結線ﾃﾞｰﾀ	
｜	｜	｜	｜	｜	｜		
150	A05 出力結線	2	0000	FFFF	なし		
152	D01 出力結線	2	0000	FFFF	なし	D01～D016 までの出力結線ﾃﾞｰﾀ	
｜	｜	｜	｜	｜	｜		
170	D016 出力結線	2	0000	FFFF	なし		
172	ﾙｰﾌﾟ 1　PH1 ｲﾝﾋﾞｯﾄ	｜	｜	｜	｜		
174	PL1 ｲﾝﾋﾞｯﾄ	｜	｜	｜	｜		
176	ΔPH1 ｲﾝﾋﾞｯﾄ	｜	｜	｜	｜		
178	ΔPL1 ｲﾝﾋﾞｯﾄ	｜	｜	｜	｜		
17A	DH1 ｲﾝﾋﾞｯﾄ	｜	｜	｜	｜		
17C	DL1 ｲﾝﾋﾞｯﾄ	｜	｜	｜	｜		
17E	R-ACK ｺﾏﾝﾄﾞ	｜	｜	｜	｜		
180	PH2 ｲﾝﾋﾞｯﾄ	｜	｜	｜	｜		
182	PL2 ｲﾝﾋﾞｯﾄ	｜	｜	｜	｜		
184	ΔPH2 ｲﾝﾋﾞｯﾄ	｜	｜	｜	｜		
186	ΔPL2 ｲﾝﾋﾞｯﾄ	｜	｜	｜	｜		
188	DH2 ｲﾝﾋﾞｯﾄ	｜	｜	｜	｜		
18A	DL2 ｲﾝﾋﾞｯﾄ	｜	｜	｜	｜		
18C	PV ﾄﾗｯｷﾝｸﾞｺﾏﾝﾄﾞ	｜	｜	｜	｜		
18E	R-ACK ｺﾏﾝﾄﾞ	▼	｜	｜	｜		
190	SMAN ｺﾏﾝﾄﾞ	2	｜	｜	｜		
192 ｜	ﾙｰﾌﾟ 2	同上	｜	｜	｜		
1B2 ｜	ﾙｰﾌﾟ 3	同上	｜	｜	｜		
1D2 ｜	ﾙｰﾌﾟ 4	同上	▼	▼	▼		▼
1F2	SMAN ﾓｰﾄﾞ要求結線(LOOP1)	2	0000	FFFF	なし	外部ﾏﾆｭｱﾙｺﾏﾝﾄﾞの結線用	
1F4	SMAN ﾓｰﾄﾞ要求結線(LOOP2)	2	0000	FFFF	なし		
1F6	SMAN ﾓｰﾄﾞ要求結線(LOOP3)	2	0000	FFFF	なし		
1F8	SMAN ﾓｰﾄﾞ要求結線(LOOP4)	2	0000	FFFF	なし		

ファイル No.	ファイル名		サイズ(byte)
21	ロギングテーブル	TREND_SET	68×8

ファイル構成

データロギング用のファイル。設定領域と作業領域に分かれている。

４ペンのロギングが８ページ設定可能

ｱﾄﾞﾚｽ (HEX)	名　称	ｻｲｽﾞ (ﾊﾞｲﾄ)	下　限 設定値	上　限 設定値	単 位	機　能	工　場 出荷値
00	ﾍﾟｰｼﾞ 1　ｺﾏﾝﾄﾞ設定 (COMMAND)	1	0	2	―	0：RESET, 1：START, 2：STOP	RESET
01	ｲﾝﾀｰﾊﾞﾙ時間 (INTEVAL)	1	0	20	日･時･分･秒	0:1 秒, 1:2 秒, 2:5 秒, 3:10 秒, 4:15 秒, 5:30 秒, 6:1 分, 7:2 分, 8:5 分, 9:10 分, 10:15 分, 11:30 分, 12:1 時間, 13:2 時間	30 秒
02	トレンドタイプ	1	0	1	―	0：FILL, 1：ROUND	FULL
03	トレンド方式	1	0	1	―	0：POINT, 1：MIN-MAX	POINT
04	PEN1 表示ﾃﾞｰﾀｱﾄﾞﾚｽ No	2	0000	FFFF	―		0000
06	PEN2 表示ﾃﾞｰﾀｱﾄﾞﾚｽ No	2	0000	FFFF	―		0000
08	PEN3 表示ﾃﾞｰﾀｱﾄﾞﾚｽ No	2	0000	FFFF			0000
0A	PEN4 表示ﾃﾞｰﾀｱﾄﾞﾚｽ No	2	0000	FFFF	―		0000
0C	(空)					未使用	
44 ｜	ﾍﾟｰｼﾞ 2　同上	同上	同上	同上			
88 ｜	ﾍﾟｰｼﾞ 3　同上	同上	同上	同上			
CC ｜	ﾍﾟｰｼﾞ 4　同上	同上	同上	同上			
110 ｜	ﾍﾟｰｼﾞ 5　同上	同上	同上	同上			
154 ｜	ﾍﾟｰｼﾞ 6　同上	同上	同上	同上			
198 ｜	ﾍﾟｰｼﾞ 7　同上	同上	同上	同上			
1DC ｜	ﾍﾟｰｼﾞ 8　同上	同上	同上	同上			

ファイル No.	ファイル名		サイズ(byte)
23	モジュール定義	MODUINFO	22×LOOP×2

ファイル構成

各制御ループの定義を行う。

ループ画面の画面数分　計８個分を定義する。

ｱﾄﾞﾚｽ (HEX)	名　称	ｻｲｽﾞ (ﾊﾞｲﾄ)	下　限 設定値	上　限 設定値	単 位	機　能	工　場 出荷値
00	ﾙｰﾌﾟ 1　1次　TAG 名	1×9				TAG 名(8 桁)を ASCII コードにて設定する(9 桁目は 0)	TAG *-06*
09	登録されている ﾙｰﾌﾟ No.	1				(未使用)	
0A	登録されている ﾓｼﾞｭｰﾙNo.	1				(未使用)	
0B	WAF 表示／PID 表示	1	0	1			
0C	表示タイプ	1	0	3		(未使用)	
0D	ﾃﾞｨﾒﾝｼﾞｮﾝﾍﾞｰｽｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			0
0F	ﾌﾙｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			10000
11	小数点位置	1	0	4			2
12	単位コード	1	0	255		単位コード一覧のコードを指定する	%
13	ホールド指定　ALM	1	0	1		0:ﾎｰﾙﾄﾞしない, 1:ホールド	0
14	FLT	1	0	1		0:ﾎｰﾙﾄﾞしない, 1:ホールド	0
15 |	OPEN/CLOSE	1				0:open/close, 1:close/open	0
16 |	ﾙｰﾌﾟ 1　2次ﾌﾞﾛｯｸ	同上	同上	同上	同上	同上	
2C |	ﾙｰﾌﾟ 2　1次ﾌﾞﾛｯｸ	同上	同上	同上	同上	同上	
42 |	ﾙｰﾌﾟ 2　2次ﾌﾞﾛｯｸ	同上	同上	同上	同上	同上	
58 |	ﾙｰﾌﾟ 3　1次ﾌﾞﾛｯｸ	同上	同上	同上	同上	同上	
6E |	ﾙｰﾌﾟ 3　2次ﾌﾞﾛｯｸ	同上	同上	同上	同上	同上	
84 |	ﾙｰﾌﾟ 4　1次ﾌﾞﾛｯｸ	同上	同上	同上	同上	同上	
9A |	ﾙｰﾌﾟ 4　2次ﾌﾞﾛｯｸ	同上	同上	同上	同上	同上	

ファイル No.	ファイル名		サイズ(byte)
24	1ループ画面定義	PARAM1LOOP	16

ファイル構成

2ループ画面に表示するループを指定する。計8画面分？

ｱﾄﾞﾚｽ (HEX)	名　称	ｻｲｽﾞ (ﾊﾞｲﾄ)	下　限 設定値	上　限 設定値	単 位	機　能	工　場 出荷値
00	画面 1	1	0	15		0-7 が loop1 1次～loop4 2次ﾌﾞﾛｯｸ に対応。8-15 は WAF1～8 に対応。	0
01	画面 2	↓	↓	↓			1
02	画面 3	↓	↓	↓			2
03	画面 4	↓	↓	↓			3
04	画面 5	↓	↓	↓			4
05	画面 6	↓	↓	↓			5
06	画面 7	↓	↓	↓			6
07	画面 8	↓	↓	↓			7
08	(予備)	↓	↓	↓			
09	(予備)	↓	↓	↓			
0A	(予備)	↓	↓	↓			
0B	(予備)	↓	↓	↓			
0C	(予備)	↓	↓	↓			
0D	(予備)	↓	↓	↓			
0E	(予備)	↓	↓	↓			
0F	(予備)	↓	↓	↓			

ファイル No.	ファイル名		サイズ(byte)
25	2ループ画面定義	PARAM2LOOP	16

ファイル構成

2ループ画面に表示するループを指定する。計8画面分？

ｱﾄﾞﾚｽ (HEX)	名　称	ｻｲｽﾞ (ﾊﾞｲﾄ)	下　限 設定値	上　限 設定値	単 位	機　能	工　場 出荷値
00	画面 1　左側	1	0	15		0-7 が loop1 1次～loop4 2次ﾌﾞﾛｯｸに 対応。8-15 は WAF1～8 に対応。	0
01	右側	1	0	15			1
02	画面 2　同上	同上	同上	同上			
04	画面 3	↓	↓	↓			
06	画面 4	↓	↓	↓			
08	画面 5	↓	↓	↓			
0A	画面 6	↓	↓	↓			
0C	画面 7	↓	↓	↓			
0E	画面 8　同上	同上	同上	同上			

ファイル No.	ファイル名		サイズ(byte)
26	４ループ画面定義	PARAM4LOOP	16

ファイル構成

４ループ画面に表示するループを定義する。計４画面分。

ｱﾄﾞﾚｽ (HEX)	名　称	ｻｲｽﾞ (ﾊﾞｲﾄ)	下　限 設定値	上　限 設定値	単 位	機　能	工　場 出荷値
00	画面１　左上	1	0	15		0-7 が loop1 １次～loop4 ２次ﾌﾞﾛｯｸ に対応。8-15 が WAF1～WAF8 に対応。	
01	右上	1					
02	左下	1					
03	右下	1					
04 ｜	画面２　同上	同上	同上	同上			
08 ｜	画面３　同上	同上	同上	同上			
0C ｜	画面４　同上	同上	同上	同上			

ファイル No.	ファイル名		サイズ(byte)
27	８ループ画面定義	PARAM8LOOP	16

ファイル構成

８ループ画面に表示するループを定義する。計２画面分。

ｱﾄﾞﾚｽ (HEX)	名　称	ｻｲｽﾞ (ﾊﾞｲﾄ)	下　限 設定値	上　限 設定値	単 位	機　能	工　場 出荷値
00	画面１　１番目	1	0	15		0-7 が loop1 １次～loop4 ２次ﾌﾞﾛｯｸ に対応。8-15 が WAF1～WAF8 に対応。	
01	２番目	1					
02	３番目	1					
03	４番目	1					
04	５番目	1					
05	６番目	1					
06	７番目	1					
07	８番目	1					
08 ｜	画面２　同上	同上	同上	同上			

ファイルNo.	ファイル名		サイズ(byte)
28	単位作成テーブル	EDIT_UNIT	8×10

ファイル構成

表示用の単位コードを設定する。８桁の単位が最大１０個登録可能。

ｱﾄﾞﾚｽ (HEX)	名　称	ｻｲｽﾞ (ﾊﾞｲﾄ)	下　限 設定値	上　限 設定値	単 位	機　能	工　場 出荷値
00	コード１	8					
08	コード２	｜					
10	コード３	｜					
18	コード４	｜					
20	コード５	｜					
28	コード６	｜					
30	コード７	｜					
38	コード８	｜					
40	コード９	｜					
48	コード１０	▼					

ファイルNo.	ファイル名		サイズ(byte)
29	Ｔリンクマスタ構成定義	KOSEI_TEGI	100

ファイル構成

Ｔリンク（マスタ）時のスレーブ登録を行う。OPT022 使用時には、未使用

ｱﾄﾞﾚｽ (HEX)	名　称	ｻｲｽﾞ (ﾊﾞｲﾄ)	下　限 設定値	上　限 設定値	単 位	機　能	工　場 出荷値
00	ST0	1				下記	
｜	｜	｜				｜	
63	ST99	▼				下記	

LSB より下記ビットにて指定する　0004 ﾋﾞｯﾄ --- そのｽﾃｰｼｮﾝ No. にスレーブ登録有り

0002 ﾋﾞｯﾄ --- 通信異常時の出力ホールド有り

0001 ﾋﾞｯﾄ --- 縮退指定有り

ファイル No.	ファイル名		サイズ(byte)
30	OPTO 通信設定	OPTO_FILE	6×40

ファイル構成

OPTO22 通信時の接続定義を行う。T-LINK 使用時には、未使用

ｱﾄﾞﾚｽ (HEX)	名　称	ｻｲｽﾞ (ﾊﾞｲﾄ)	下　限 設定値	上　限 設定値	単 位	機　能	工　場 出荷値
00	MODULE No.1　使用/不使用の設定	1	0	1		0:不使用　1:使用	
	オフセット	1	0	99			
	ｽﾃｰｼｮﾝｱﾄﾞﾚｽ	1	0	252			
	スロット No.	1	0	15			
	ﾓｼﾞｭｰﾙﾀｲﾌﾟ	1	0	4		(未使用)	
05	(空き)	1					
06 |	OPT No.2　同上	同上	同上	同上	同上	同上	
0C |	OPT No.3　同上	同上	同上	同上	同上	同上	
|	|	|	|	|	|	|	
|	|	▼	▼	▼	▼	▼	
EA |	OPT No.40　同上	同上	同上	同上	同上	同上	

ファイル No.	ファイル名		サイズ(byte)
31	システムコマンド	SYSTEM_COMMAND	9

ファイル構成

ステムコマンド領域

ｱﾄﾞﾚｽ (HEX)	名　称	ｻｲｽﾞ (ﾊﾞｲﾄ)	下　限 設定値	上　限 設定値	単 位	機　能	工　場 出荷値
00	T-FIX ｺﾏﾝﾄﾞ	1	0	1		1 にて FIX 開始	
01	ﾘｾｯﾄｺﾏﾝﾄﾞ	1	0	1		(未使用)	
02	ｳｪﾊ all RUN/STOP	1	0	1		0:STOP, 1:RUN	
03	Loop1 ｳｪﾊ RUN/STOP	1	0	1		0:STOP, 1:RUN	
04	Loop2 ｳｪﾊ RUN/STOP	1	0	1		0:STOP, 1:RUN	
05	Loop3 ｳｪﾊ RUN/STOP	1	0	1		0:STOP, 1:RUN	
06	Loop4 ｳｪﾊ RUN/STOP	1	0	1		0:STOP, 1:RUN	
07	ﾌｫﾙﾄﾗｯﾁｸﾘｱ	1	0	1		0→1→0 でクリア	
08	ｱﾗｰﾑﾗｯﾁｸﾘｱ	1	0	1		0→1→0 でクリア	

ファイル No.	ファイル名		サイズ(byte)
32	ウェハループ表示テーブル	WAF_MODUINFO	24×8

ファイル構成

ループ画面にウェハの出力を表示するための設定を行う。

ｱﾄﾞﾚｽ (HEX)	名　称	ｻｲｽﾞ (ﾊﾞｲﾄ)	下　限 設定値	上　限 設定値	単 位	機　能	工　場 出荷値
00	ｳｪﾊﾙｰﾌﾟ 1　TAG					ASCII 8 桁(9 桁目は NULL)	
	(空)						
0C	ﾃﾞｨﾒﾝｼﾞｮﾝ ﾍﾞｰｽｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			0
0E	ﾌﾙｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			10000
10	小数点位置	1	0	4			2
	(空)						
14	単位	1					%
18	ｳｪﾊﾙｰﾌﾟ 2　同上	同上	同上	同上			
30	ｳｪﾊﾙｰﾌﾟ 3　同上	↓	↓	↓			
48	ｳｪﾊﾙｰﾌﾟ 4　同上	↓	↓	↓			
60	ｳｪﾊﾙｰﾌﾟ 5　同上	↓	↓	↓			
78	ｳｪﾊﾙｰﾌﾟ 6　同上	↓	↓	↓			
90	ｳｪﾊﾙｰﾌﾟ 7　同上	↓	↓	↓			
A8	ｳｪﾊﾙｰﾌﾟ 8　同上	同上	同上	同上			

ファイル No.	ファイル名		サイズ(byte)
33	Ｔリンク設定	TLNK_WORD	2

ファイル構成

Ｔリングのスレーブワード数を設定する。

ｱﾄﾞﾚｽ (HEX)	名　称	ｻｲｽﾞ (ﾊﾞｲﾄ)	下　限 設定値	上　限 設定値	単 位	機　能	工　場 出荷値
00	Ｔリンクスレーブワード数	2				0:4 ワード入出力, 1:4 ワード入力 2:4 ワード出力, 3:8 ワード入出力 4:8 ワード入力, 5:8 ワード出力 6:16 ワード入出力, 7:16 ワード入力 8:16 ワード出力	

ファイル No.	ファイル名		サイズ(byte)
34	Ｔリンク設定	TLNK_FTLS	2

ファイル構成

Ｔリングのスレーブワード数を設定する。

ｱﾄﾞﾚｽ (HEX)	名　称	ｻｲｽﾞ (ﾊﾞｲﾄ)	下　限 設定値	上　限 設定値	単 位	機　能	工　場 出荷値
00	FTLS 使用	2				0:no, 1:yes	

ファイル No.	ファイル名		サイズ(byte)
35	トレンド表示用 TAG 設定	PEN_TAG	5×32

ファイル構成

トレンド表示画面の各Ｐｅｎの Ｔａｇ名称を設定する。

ｱﾄﾞﾚｽ (HEX)	名　称	ｻｲｽﾞ (ﾊﾞｲﾄ)	下　限 設定値	上　限 設定値	単 位	機　能	工　場 出荷値
00	ﾄﾚﾝﾄﾞ 1/8 頁　Pen1　Tag 名	1×5				TAG 名(4 桁)を ASCII コードにて設定する。但し、9 桁目は“00”	
05	Pen2　Tag 名	1×5				同上	
0A	Pen3　Tag 名	1×5				同上	
0F	Pen4　Tag 名	1×5				同上	
14	ﾄﾚﾝﾄﾞ 2/8 頁　Pen1　Tag 名	1×5				TAG 名(4 桁)を ASCII コードにて設定する。但し、9 桁目は“00”	
19	Pen2　Tag 名	1×5				同上	
1E	Pen3　Tag 名	1×5				同上	
23	Pen4　Tag 名	1×5				同上	
28	ﾄﾚﾝﾄﾞ 3/8 頁　Pen1　Tag 名	1×5				TAG 名(4 桁)を ASCII コードにて設定する。但し、9 桁目は“00”	
2D	Pen2　Tag 名	1×5				同上	
32	Pen3　Tag 名	1×5				同上	
37	Pen4　Tag 名	1×5				同上	
3C	ﾄﾚﾝﾄﾞ 4/8 頁　Pen1　Tag 名	1×5				TAG 名(4 桁)を ASCII コードにて設定する。但し、9 桁目は“00”	
41	Pen2　Tag 名	1×5				同上	
46	Pen3　Tag 名	1×5				同上	
4B	Pen4　Tag 名	1×5				同上	
50	ﾄﾚﾝﾄﾞ 5/8 頁　Pen1　Tag 名	1×5				TAG 名(4 桁)を ASCII コードにて設定する。但し、9 桁目は“00”	
55	Pen2　Tag 名	1×5				同上	
5A	Pen3　Tag 名	1×5				同上	
5F	Pen4　Tag 名	1×5				同上	
64	ﾄﾚﾝﾄﾞ 6/8 頁　Pen1　Tag 名	1×5				TAG 名(4 桁)を ASCII コードにて設定する。但し、9 桁目は“00”	
69	Pen2　Tag 名	1×5				同上	
6E	Pen3　Tag 名	1×5				同上	
73	Pen4　Tag 名	1×5				同上	
78	ﾄﾚﾝﾄﾞ 7/8 頁　Pen1　Tag 名	1×5				TAG 名(4 桁)を ASCII コードにて設定する。但し、9 桁目は“00”	
7D	Pen2　Tag 名	1×5				同上	
82	Pen3　Tag 名	1×5				同上	
87	Pen4　Tag 名	1×5				同上	
8C	ﾄﾚﾝﾄﾞ 8/8 頁　Pen1　Tag 名	1×5				TAG 名(4 桁)を ASCII コードにて設定する。但し、9 桁目は“00”	
91	Pen2　Tag 名	1×5				同上	
96	Pen3　Tag 名	1×5				同上	
9B	Pen4　Tag 名	1×5				同上	

ファイルNo.	ファイル名		サイズ(byte)
36	トレンド表示用スケール設定	PEN_SCAL	8×32

注：PDA1，2およびPDC1，2では対応していません。

ファイル構成

トレンド表示画面の各Ｐｅｎのスケーリングを設定する。

ｱﾄﾞﾚｽ (HEX)	名　称	ｻｲｽﾞ (ﾊﾞｲﾄ)	下　限 設定値	上　限 設定値	単 位	機　能	工　場 出荷値
00	ﾄﾚﾝﾄﾞ 1/8 頁 Pen1 ﾍﾞｰｽｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			0
02	Pen1 ﾌﾙｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			10000
04	Pen1 小数点位置	1	0	4			2
05	空き	1	－	－			
06	空き	2	－	－			
08	ﾄﾚﾝﾄﾞ 1/8 頁 Pen2 ﾍﾞｰｽｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			0
0A	Pen2 ﾌﾙｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			10000
0C	Pen2 小数点位置	1	0	4			2
0D	空き	1	－	－			
0E	空き	2	－	－			
10	ﾄﾚﾝﾄﾞ 1/8 頁 Pen3 ﾍﾞｰｽｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			0
12	Pen3 ﾌﾙｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			10000
14	Pen3 小数点位置	1	0	4			2
15	空き	1	－	－			
16	空き	2	－	－			
18	ﾄﾚﾝﾄﾞ 1/8 頁 Pen4 ﾍﾞｰｽｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			0
1A	Pen4 ﾌﾙｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			10000
1C	Pen4 小数点位置	1	0	4			2
1D	空き	1	－	－			
1E	空き	2	－	－			
20	ﾄﾚﾝﾄﾞ 2/8 頁 Pen1 ﾍﾞｰｽｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			0
22	Pen1 ﾌﾙｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			10000
24	Pen1 小数点位置	1	0	4			2
25	空き	1	－	－			
26	空き	2	－	－			
28	ﾄﾚﾝﾄﾞ 2/8 頁 Pen2 ﾍﾞｰｽｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			0
2A	Pen2 ﾌﾙｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			10000
2C	Pen2 小数点位置	1	0	4			2
2D	空き	1	－	－			
2E	空き	2	－	－			
30	ﾄﾚﾝﾄﾞ 2/8 頁 Pen3 ﾍﾞｰｽｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			0
32	Pen3 ﾌﾙｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			10000
34	Pen3 小数点位置	1	0	4			2
35	空き	1	－	－			
36	空き	2	－	－			
38	ﾄﾚﾝﾄﾞ 2/8 頁 Pen4 ﾍﾞｰｽｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			0
3A	Pen4 ﾌﾙｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			10000
3C	Pen4 小数点位置	1	0	4			2
3D	空き	1	－	－			
3E	空き	2	－	－			
40	ﾄﾚﾝﾄﾞ 3/8 頁 Pen1 ﾍﾞｰｽｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			0
42	Pen1 ﾌﾙｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			10000
44	Pen1 小数点位置	1	0	4			2
45	空き	1	－	－			
46	空き	2	－	－			
48	ﾄﾚﾝﾄﾞ 3/8 頁 Pen2 ﾍﾞｰｽｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			0
4A	Pen2 ﾌﾙｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			10000
4C	Pen2 小数点位置	1	0	4			2
4D	空き	1	－	－			

ｱﾄﾞﾚｽ (HEX)	名　称	ｻｲｽﾞ (ﾊﾞｲﾄ)	下　限 設定値	上　限 設定値	単 位	機　能	工　場 出荷値
4E	空き	2	－	－			
50	ﾄﾚﾝﾄﾞ 3/8 頁 Pen3 ﾍﾞｰｽｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			0
52	Pen3 ﾌﾙｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			10000
54	Pen3 小数点位置	1	0	4			2
55	空き	1	－	－			
56	空き	2	－	－			
58	ﾄﾚﾝﾄﾞ 3/8 頁 Pen4 ﾍﾞｰｽｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			0
5A	Pen4 ﾌﾙｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			10000
5C	Pen4 小数点位置	1	0	4			2
5D	空き	1	－	－			
5E	空き	2	－	－			
60	ﾄﾚﾝﾄﾞ 4/8 頁 Pen1 ﾍﾞｰｽｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			0
62	Pen1 ﾌﾙｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			10000
64	Pen1 小数点位置	1	0	4			2
65	空き	1	－	－			
66	空き	2	－	－			
68	ﾄﾚﾝﾄﾞ 4/8 頁 Pen2 ﾍﾞｰｽｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			0
6A	Pen2 ﾌﾙｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			10000
6C	Pen2 小数点位置	1	0	4			2
6D	空き	1	－	－			
6E	空き	2	－	－			
70	ﾄﾚﾝﾄﾞ 4/8 頁 Pen3 ﾍﾞｰｽｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			0
72	Pen3 ﾌﾙｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			10000
74	Pen3 小数点位置	1	0	4			2
75	空き	1	－	－			
76	空き	2	－	－			
78	ﾄﾚﾝﾄﾞ 4/8 頁 Pen4 ﾍﾞｰｽｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			0
7A	Pen4 ﾌﾙｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			10000
7C	Pen4 小数点位置	1	0	4			2
7D	空き	1	－	－			
7E	空き	2	－	－			
80	ﾄﾚﾝﾄﾞ 5/8 頁 Pen1 ﾍﾞｰｽｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			0
82	Pen1 ﾌﾙｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			10000
84	Pen1 小数点位置	1	0	4			2
85	空き	1	－	－			
86	空き	2	－	－			
88	ﾄﾚﾝﾄﾞ 5/8 頁 Pen2 ﾍﾞｰｽｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			0
8A	Pen2 ﾌﾙｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			10000
8C	Pen2 小数点位置	1	0	4			2
2D	空き	1	－	－			
8E	空き	2	－	－			
90	ﾄﾚﾝﾄﾞ 5/8 頁 Pen3 ﾍﾞｰｽｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			0
92	Pen3 ﾌﾙｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			10000
94	Pen3 小数点位置	1	0	4			2
95	空き	1	－	－			
96	空き	2	－	－			
98	ﾄﾚﾝﾄﾞ 5/8 頁 Pen4 ﾍﾞｰｽｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			0
9A	Pen4 ﾌﾙｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			10000
9C	Pen4 小数点位置	1	0	4			2
9D	空き	1	－	－			
9E	空き	2	－	－			
A0	ﾄﾚﾝﾄﾞ 6/8 頁 Pen1 ﾍﾞｰｽｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			0
A2	Pen1 ﾌﾙｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			10000
A4	Pen1 小数点位置	1	0	4			2
A5	空き	1	－	－			
A6	空き	2	－	－			
A8	ﾄﾚﾝﾄﾞ 6/8 頁 Pen2 ﾍﾞｰｽｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			0
AA	Pen2 ﾌﾙｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			10000

ｱﾄﾞﾚｽ (HEX)	名　称	ｻｲｽﾞ (ﾊﾞｲﾄ)	下　限 設定値	上　限 設定値	単 位	機　能	工　場 出荷値
AC	Pen2 小数点位置	1	0	4			2
AD	空き	1	—	—			
AE	空き	2	—	—			
B0	ﾄﾚﾝﾄﾞ 6/8 頁 Pen3 ﾍﾞｰｽｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			0
B2	Pen3 ﾌﾙｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			10000
B4	Pen3 小数点位置	1	0	4			2
B5	空き	1	—	—			
B6	空き	2	—	—			
B8	ﾄﾚﾝﾄﾞ 6/8 頁 Pen4 ﾍﾞｰｽｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			0
BA	Pen4 ﾌﾙｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			10000
BC	Pen4 小数点位置	1	0	4			2
BD	空き	1	—	—			
BE	空き	2	—	—			
C0	ﾄﾚﾝﾄﾞ 7/8 頁 Pen1 ﾍﾞｰｽｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			0
C2	Pen1 ﾌﾙｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			10000
C4	Pen1 小数点位置	1	0	4			2
C5	空き	1	—	—			
C6	空き	2	—	—			
C8	ﾄﾚﾝﾄﾞ 7/8 頁 Pen2 ﾍﾞｰｽｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			0
CA	Pen2 ﾌﾙｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			10000
CC	Pen2 小数点位置	1	0	4			2
CD	空き	1	—	—			
CE	空き	2	—	—			
D0	ﾄﾚﾝﾄﾞ 7/8 頁 Pen3 ﾍﾞｰｽｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			0
D2	Pen3 ﾌﾙｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			10000
D4	Pen3 小数点位置	1	0	4			2
D5	空き	1	—	—			
D6	空き	2	—	—			
D8	ﾄﾚﾝﾄﾞ 7/8 頁 Pen4 ﾍﾞｰｽｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			0
DA	Pen4 ﾌﾙｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			10000
DC	Pen4 小数点位置	1	0	4			2
DD	空き	1	—	—			
DE	空き	2	—	—			
E0	ﾄﾚﾝﾄﾞ 8/8 頁 Pen1 ﾍﾞｰｽｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			0
E2	Pen1 ﾌﾙｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			10000
E4	Pen1 小数点位置	1	0	4			2
E5	空き	1	—	—			
E6	空き	2	—	—			
E8	ﾄﾚﾝﾄﾞ 8/8 頁 Pen2 ﾍﾞｰｽｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			0
EA	Pen2 ﾌﾙｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			10000
EC	Pen2 小数点位置	1	0	4			2
ED	空き	1	—	—			
EE	空き	2	—	—			
F0	ﾄﾚﾝﾄﾞ 8/8 頁 Pen3 ﾍﾞｰｽｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			0
F2	Pen3 ﾌﾙｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			10000
F4	Pen3 小数点位置	1	0	4			2
F5	空き	1	—	—			
F6	空き	2	—	—			
F8	ﾄﾚﾝﾄﾞ 8/8 頁 Pen4 ﾍﾞｰｽｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			0
FA	Pen4 ﾌﾙｽｹｰﾙ	2	-9999	32767			10000
FC	Pen4 小数点位置	1	0	4			2
FD	空き	1	—	—			
FE	空き	2	—	—			

ファイルNo.	ファイル名		サイズ(byte)
37	トレンド表示用ペン単位設定	PEN_UNIT	32

注：PDA1，2およびPDC1，2では対応していません。

ファイル構成

トレンド表示画面の各ＰｅｎのＴａｇ名称を設定する。

ｱﾄﾞﾚｽ (HEX)	名　称	ｻｲｽﾞ (ﾊﾞｲﾄ)	下　限 設定値	上　限 設定値	単 位	機　能	工　場 出荷値
00	ﾄﾚﾝﾄﾞ 1/8 頁　Pen1　単位	1	0	255	－	単位ｺｰﾄﾞ一覧表のｺｰﾄﾞを指定する。	%
01	Pen2　単位	1	同上	同上	同上	同上	%
02	Pen3　単位	1	同上	同上	同上	同上	%
03	Pen4　単位	1	同上	同上	同上	同上	%
04	ﾄﾚﾝﾄﾞ 2/8 頁　Pen1　単位	1	0	255	－	単位ｺｰﾄﾞ一覧表のｺｰﾄﾞを指定する。	%
05	Pen2　単位	1	同上	同上	同上	同上	%
06	Pen3　単位	1	同上	同上	同上	同上	%
07	Pen4　単位	1	同上	同上	同上	同上	%
08	ﾄﾚﾝﾄﾞ 3/8 頁　Pen1　単位	1	0	255	－	単位ｺｰﾄﾞ一覧表のｺｰﾄﾞを指定する。	%
09	Pen2　単位	1	同上	同上	同上	同上	%
0A	Pen3　単位	1	同上	同上	同上	同上	%
0B	Pen4　単位	1	同上	同上	同上	同上	%
0C	ﾄﾚﾝﾄﾞ 4/8 頁　Pen1　単位	1	0	255	－	単位ｺｰﾄﾞ一覧表のｺｰﾄﾞを指定する。	%
0D	Pen2　単位	1	同上	同上	同上	同上	%
0E	Pen3　単位	1	同上	同上	同上	同上	%
0F	Pen4　単位	1	同上	同上	同上	同上	%
10	ﾄﾚﾝﾄﾞ 5/8 頁　Pen1　単位	1	0	255	－	単位ｺｰﾄﾞ一覧表のｺｰﾄﾞを指定する。	%
11	Pen2　単位	1	同上	同上	同上	同上	%
12	Pen3　単位	1	同上	同上	同上	同上	%
13	Pen4　単位	1	同上	同上	同上	同上	%
14	ﾄﾚﾝﾄﾞ 6/8 頁　Pen1　単位	1	0	255	－	単位ｺｰﾄﾞ一覧表のｺｰﾄﾞを指定する。	%
15	Pen2　単位	1	同上	同上	同上	同上	%
16	Pen3　単位	1	同上	同上	同上	同上	%
17	Pen4　単位	1	同上	同上	同上	同上	%
18	ﾄﾚﾝﾄﾞ 7/8 頁　Pen1　単位	1	0	255	－	単位ｺｰﾄﾞ一覧表のｺｰﾄﾞを指定する。	%
19	Pen2　単位	1	同上	同上	同上	同上	%
1A	Pen3　単位	1	同上	同上	同上	同上	%
1B	Pen4　単位	1	同上	同上	同上	同上	%
1C	ﾄﾚﾝﾄﾞ 8/8 頁　Pen1　単位	1	0	255	－	単位ｺｰﾄﾞ一覧表のｺｰﾄﾞを指定する。	%
1D	Pen2　単位	1	同上	同上	同上	同上	%
1E	Pen3　単位	1	同上	同上	同上	同上	%
1F	Pen4　単位	1	同上	同上	同上	同上	%

6. 付　録

(1) 単位コード一覧

設定可能な単位一覧

単位フォント数は 173 個あります。この他にも「27.単位作成テーブル」に単位を ASCII コードで登録することにより、10 個の単位を作成して使用することができます。

ｺｰﾄﾞ	00	10	20	30	40	50	60	70	80	90	100	110
0	℃	t/day	t/h	t/min	t/sec	mmh_2o	mg/cm^2	mPa	mm	ml	mm^2	g/cm^3
1	°F	kg/day	kg/h	kg/min	kg/sec	mh_2o	g/cm^2	Pa	cm	l	cm^2	kg/cm^3
2		g/day	g/h	g/min	g/sec	mHg	kg/c	kPa	m	kl	m^2	g/m^3
3		Nm^3/day	Nm^3/h	Nm^3/min	Nm^3/sec	cmHG		MPa				kg/m^3
4		m^3/day	m^3/h	m^3/min	m^3/sec	mHG	N/mm^2			mm^3		t/m^3
5		Nl/day	Nl/h	Nl/min	Nl/sec	mmAq	N/m^2			cm^3	g	g/l
6	%RH	l/day	l/h	l/min	l/sec					m^3	kg	kg/l
7	Vol%	cc/h	cc/h	cc/min	cc/sec	mbar	pai				t	g/ml
8						bar	Torr			cc		
9	*	*	*	*	*	*	*	*	*	*		

ｺｰﾄﾞ	120	130	140	150	160	170	180	190	200	210	220	230
0	ppm	%	mN	mm/sec	rps	μsec	mV	W	μF	kcal	cps	Pa.S
1	$ppmNH_3$	$\%H_2$	N	mm/min	rpm	msec	V	kW	F	cal	cpm	mPa.S
2	$ppmSO_2$	$\%CO_2$	Nm	mm/h	rph	sec	kV	VA	mH	$kcal/m^3$	μSv/h	
3	$ppmH_2S$	%He	gcm	m/sec		min	μA	kVA	H		mSv/h	
4	ppmCO	%Ar	kgcm	m/min	m/sec^2	h	mA	Var	C	lx	nGy/h	
5	$ppmO_2$	$\%O_2$	kgm	m/h	rad/sec		A	kVar	mΩ	cd	μGy/h	
6	$ppmNO_X$	%NaCl		km/h				Ωcm	Ω	lm	μm	
7	ppb	%CO	J				A/T	KΩcm	kΩ	cd/m^2	g/m^2	
8	pH	CP	kJ				Hz	MΩcm	MΩ			
9	mol	PO_2	HP				db	μS/cm	μ			

「*」で表示された箇所は、作成した単位用の領域です。

(2) 入力端子コード一覧

入力端子名称	略称	ﾙｰﾌﾟ1	ﾙｰﾌﾟ2	ﾙｰﾌﾟ3	ﾙｰﾌﾟ4
ﾊﾟﾙｽ数入力 1	FI1	0010			
2	FI2	0011			
3	FI3	0012			
4	FI4	0013			
ﾊﾟﾙｽ幅入力 1	PI1	0014			
2	PI2	0015			
3	PI3	0016			
4	PI4	0017			
測定値入力 1	PV1	0030			
2	PV2	0031			
ｱﾅﾛｸﾞ入力1	AI1	0032			
2	AI2	0033			
3	AI3	0034			
4	AI4	0035			
5	AI5	0036			
6	AI6	0037			
直接入力 1	PDV1	0038			
2	PDV2	0039			
ﾃﾞｨｼﾞﾀﾙ入力 10	DI10	0095			
9	DI9	0096			
8	DI8	0097			
7	DI7	0098			
6	DI6	0099			
5	DI5	009A			
4	DI4	009B			
3	DI3	009C			
2	DI2	009D			
1	DI1	009E			
SCC入力 1	SCC1	0100	0200		
|	|	|	|		
16	SCC16	010F	020F		
Tﾘﾝｸﾏｽﾀ入力ﾃﾞｰﾀ00	TIN00	0200			
|	|	|			
99	TIN99	0263			
Tﾘﾝｸｽﾚｰﾌﾞ入力 1	T01	0280			
|	|	|			
16	T16	028F			
故障情報 1- 1	FLT 1 1	0300			
|	|	|			
16-16	FLT16-16	03FF			
ﾜｰﾆﾝｸﾞ 1- 1	WAR 1- 1	0400			
|	|	|			
16-16	WAR16-16	04FF			
定数 1	CON 1	0880	1880	2880	3880
|	|	|	|	|	|
48	CON48	08AF	18AF	28AF	38AF
1次制御ﾓｰﾄﾞ					
EXM	EXM1	0912	1912	2912	3912
SCC	SCC1	0914	1914	2914	3914
R	R1	0915	1915	2915	3915
L	L1	0916	1916	2916	3916

入力端子名称	略称	ﾙｰﾌﾟ1	ﾙｰﾌﾟ2	ﾙｰﾌﾟ3	ﾙｰﾌﾟ4
NORM	NORM1	0918	1918	2918	3918
AT	AT1	0919	1919	2919	3919
RREQ(PRE)	RREQ1	091A	191A	291A	391A
AREQ(RUN)	AREQ1	091B	191B	291B	391B
NOT-A	NOTA1	091C	191C	291C	391C
SCC-EN	CEN1	091D	191D	291D	391D
LS	LS1	091E	191E	291E	391E
2次制御ﾓｰﾄﾞ					
HM	HM2	0930	1930	2930	3930
M	M2	0931	1931	2931	3931
EXM	EXM2	0932	1932	2932	3932
SMAN	SMAN2	0933	1933	2933	3933
SCC	SCC2	0934	1934	2934	3934
R	R2	0935	1935	2935	3935
L	L2	0936	1936	2936	3936
PVTRK	PVTR2	0937	1937	2937	3937
NORM	NORM2	0938	1938	2938	3938
AT	AT2	0939	1939	2939	3939
R-REQ	RREQ2	093A	193A	293A	393A
A-REQ	AREQ2	093B	193B	293B	393B
NOT-A	NOTA2	093C	193C	293C	393C
SCC-EN	CEN2	093D	193D	293D	393D
LS	LS2	093E	193E	293E	393E
1次ｱﾗｰﾑ					
SV-H	SH1	0940	1940	2940	3940
SV-L	SL1	0941	1941	2941	3941
PV-H	PH1	0942	1942	2942	3942
PV-L	PL1	0943	1943	2943	3943
ΔPV-H	ΔPH1	0944	1944	2944	3944
ΔPV-L	ΔPL1	0945	1945	2945	3945
DV-H	DH1	0946	1946	2946	3946
DV-L	DL1	0947	1947	2947	3947
MV-H	MH1	0948	1948	2948	3948
MV-L	ML1	0949	1949	2949	3949
ΔMV-H	ΔMH1	094C	194C	294C	394C
2次ｱﾗｰﾑ					
SV-H	SH2	0950	1950	2950	3950
SV-L	SL2	0951	1951	2951	3951
PV-H	PH2	0952	1952	2952	3952
PV-L	PL2	0953	1953	2953	3953
ΔPV-H	ΔPH2	0954	1954	2954	3954
ΔPV-L	ΔPL2	0955	1955	2955	3955
DV-H	DH2	0956	1956	2956	3956
DV-L	DL2	0957	1957	2957	3957
MV-H	MH2	0958	1958	2958	3958
MV-L	ML2	0959	1959	2959	3959
ΔMV-H	ΔMH2	095C	195C	295C	395C
ｳｪﾊ出力端子		0A00	1A00	2A00	3A00
		|	|	|	|
		0ABF	1ABF	2ABF	3ABF

(3) 制御・演算ウェハ一覧

ｳｪﾊｺｰﾄﾞ（下2桁）	ウェハ名称	ループ1用	ループ２用	ループ３用	ループ4用
**		00** （ｳｪﾊｺｰﾄﾞ上2桁）	01** （ｳｪﾊｺｰﾄﾞ上2桁）	02** （ｳｪﾊｺｰﾄﾞ上2桁）	03** （ｳｪﾊｺｰﾄﾞ上2桁）
00	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
01	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
02	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
03	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
04	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
05	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
06	パルス副積算ウェア	0006	0106	0206	0306
07	温圧補正ウェア	0007	0107	0207	0307
08	セレクトウェア	0008	0108	0208	0308
09	絶対値・符号反転ウェア	0009	0109	0209	0309
0A	リニアライズウェア1	000A	010A	020A	030A
0B	リニアライズウェア2	000B	010B	020B	030B
0C	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
0D	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
0E	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
0F	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
10	ゲインスケジュールウェハ1	0010	0110	0210	0310
11	ゲインスケジュールウェハ2	0011	0111	0211	0311
12	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
13	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
14	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
15	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
16	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
17	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
18	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
19	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
1A	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
1B	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
1C	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
1D	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
1E	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
1F	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
20	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
21	1次入力処理ウェハ(PID)	0021	0121	0221	0321
22	1次PID演算ウェハ	0022	0122	0222	0322
23	1次積算ウェハ	0023	0123	0223	0323
24	1次入力処理ウェハ(R)	0024	0124	0224	0324
25	1次比率演算ウェハ	0025	0125	0225	0325
26	連続形プログラム設定(秒単位)	0026	0126	0226	0326
27	ステップ形プログラム設定(秒単位)	0027	0127	0227	0327
28	プリセットウェハ(秒単位)	0028	0128	0228	0328
29	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
2A	連続形プログラム設定(分単位)	002A	012A	022A	032A
2B	ステップ形プログラム設定(分単位)	002B	012B	022B	032B
2C	プリセットウェハ(分単位)	002C	012C	022C	032C
2D	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
2E	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
2F	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
30	ビットON/OFFウェハ1	0030	0130	0230	0330
31	ビットON/OFFウェハ2	0031	0131	0231	0331
32	ビットON/OFFウェハ3	0032	0132	0232	0332
33	ビットON/OFFウェハ4	0033	0133	0233	0333
34	ビットON/OFFウェハ5	0034	0134	0234	0334
35	ビットON/OFFウェハ6	0035	0135	0235	0335

ｳｪﾊｺｰﾄﾞ（下2桁）**	ウェハ名称	ループ1用 00**（ｳｪﾊｺｰﾄﾞ上2桁）	ループ２用 01**（ｳｪﾊｺｰﾄﾞ上2桁）	ループ３用 02**（ｳｪﾊｺｰﾄﾞ上2桁）	ループ4用 03**（ｳｪﾊｺｰﾄﾞ上2桁）
36	ビットON/OFFウェハ7	0036	0136	0236	0336
37	ビットON/OFFウェハ8	0037	0137	0237	0337
38	ビット分解ウェハ	0038	0138	0238	0338
39	―――	―――	―――	―――	―――
3A	―――	―――	―――	―――	―――
3B	―――	―――	―――	―――	―――
3C	1次PI設定ウェハ	003C	013C	023C	033C
3D	1次Ｄ設定ウェハ	003D	013D	023D	033D
3E	―――	―――	―――	―――	―――
3F	―――	―――	―――	―――	―――
40	―――	―――	―――	―――	―――
41	2次入力処理ウェハ	0041	0141	0241	0341
42	2次PID演算ウェハ	0042	0142	0242	0342
43	2次積算ウェハ	0043	0143	0243	0343
44	2次ＭＶ出力ウェハ	0044	0144	0244	0344
45	―――	―――	―――	―――	―――
46	―――	―――	―――	―――	―――
47	―――	―――	―――	―――	―――
48	2次フィードフォワードウェハ	0048	0148	0248	0348
49	―――	―――	―――	―――	―――
4A	―――	―――	―――	―――	―――
4B	―――	―――	―――	―――	―――
4C	―――	―――	―――	―――	―――
4D	―――	―――	―――	―――	―――
4E	―――	―――	―――	―――	―――
4F	―――	―――	―――	―――	―――
50	―――	―――	―――	―――	―――
51	―――	―――	―――	―――	―――
52	―――	―――	―――	―――	―――
53	―――	―――	―――	―――	―――
54	―――	―――	―――	―――	―――
55	―――	―――	―――	―――	―――
56	―――	―――	―――	―――	―――
57	―――	―――	―――	―――	―――
58	―――	―――	―――	―――	―――
59	―――	―――	―――	―――	―――
5A	―――	―――	―――	―――	―――
5B	―――	―――	―――	―――	―――
5C	2次PI設定ウェハ	005C	015C	025C	035C
5D	2次Ｄ設定ウェハ	005D	015D	025D	035D
5E	―――	―――	―――	―――	―――
5F	―――	―――	―――	―――	―――
60	―――	―――	―――	―――	―――
61	開平ウェハ	0061	0161	0261	0361
62	加算ウェハ	0062	0162	0262	0362
63	減算・乗算ウェハ	0063	0163	0263	0363
64	乗算・加算	0064	0164	0264	0364
65	加算・除算	0065	0165	0265	0365
66	論理演算ウェハ1	0066	0166	0266	0366
67	切り換えウェハ	0067	0167	0267	0367
68	エンコーダウェハ	0068	0168	0268	0368
69	ノコギリ波発生ウェハ	0069	0169	0269	0369
6A	BCD変換ウェハ	006A	016A	026A	036A
6B	―――	―――	―――	―――	―――
6C	―――	―――	―――	―――	―――
6D	―――	―――	―――	―――	―――

ｳｪﾊｺｰﾄﾞ(下2桁) **	ウェハ名称	ループ1用 00** (ｳｪﾊｺｰﾄﾞ上2桁)	ループ２用 01** (ｳｪﾊｺｰﾄﾞ上2桁)	ループ３用 02** (ｳｪﾊｺｰﾄﾞ上2桁)	ループ4用 03** (ｳｪﾊｺｰﾄﾞ上2桁)
6E	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
6F	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
70	BCD/BIN変換1	0070	0170	0270	0370
71	BCD/BIN変換2	0071	0171	0271	0371
72	BIN/BCD変換1	0072	0172	0272	0372
73	BIN/BCD変換2	0073	0173	0273	0373
74	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
75	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
76	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
77	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
78	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
79	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
7A	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
7B	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
7C	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
7D	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
7E	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
7F	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
80	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
81	むだ時間ウェハ1	0081	0181	0281	0381
82	むだ時間ウェハ2	0082	0182	0282	0382
83	むだ時間ウェハ3	0083	0183	0283	0383
84	進み要素ウェハ	0084	0184	0284	0384
85	遅れ要素ウェハ	0085	0185	0285	0385
86	オン・オフウェハ	0086	0186	0286	0386
87	リミッタウェハ	0087	0187	0287	0387
88	パルス発生ウェハ	0088	0188	0288	0388
89	タイマウェハ	0089	0189	0289	0389
8A	ランプ関数ウェハ	008A	018A	028A	038A
8B	アナログ平均ウェハ	008B	018B	028B	038B
8C	アナログ積算ウェハ	008C	018C	028C	038C
8D	不感帯ウェハ	008D	018D	028D	038D
8E	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
8F	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
90	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
91	リニアライズウェハ1	0091	0191	0291	0391
92	リニアライズウェハ2	0092	0192	0292	0392
93	リニアライズウェハ3	0093	0193	0293	0393
94	リニアライズウェハ4	0094	0194	0294	0394
95	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
96	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
97	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
98	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
99	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
9A	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
9B	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
9C	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
9D	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
9E	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
9F	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
A0	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
A1	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
A2	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
A3	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
A4	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
A5	フリップフロッパウェハ	00A5	01A5	02A5	03A5

ｳｪﾊｺｰﾄﾞ（下2桁） **	ウェハ名称	ループ1用 00** （ｳｪﾊｺｰﾄﾞ上2桁）	ループ２用 01** （ｳｪﾊｺｰﾄﾞ上2桁）	ループ３用 02** （ｳｪﾊｺｰﾄﾞ上2桁）	ループ4用 03** （ｳｪﾊｺｰﾄﾞ上2桁）
A6	デコーダウェハ	00A6	01A6	02A6	03A6
A7	リニアライズウェハ	00A7	01A7	02A7	03A7
A8	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
A9	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
AA	ランプ関数ウェハ（時間）	00AA	01AA	02AA	03AA
AB	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
AC	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
AD	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
AE	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
AF	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
B0	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
B1	―――――				
B2	―――――				
B3	―――――				
B4	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
B5	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
B6	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
B7	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
B8	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
B9	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
BA	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
BB	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
BC	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
BD	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
BE	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
BF	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
C0	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
C1	加算・四則ウェハ	00C1	01C1	02C1	03C1
C2	減算・四則ウェハ	00C2	01C2	02C2	03C2
C3	乗算・四則ウェハ	00C3	01C3	02C3	03C3
C4	除算・四則ウェハ	00C4	01C4	02C4	03C4
C5	パルス数カウンタウェハ	00C5	01C5	02C5	03C5
C6	アラームウェハ	00C6	01C6	02C6	03C6
C7	パルス数出力ウェハ	00C7	01C7	02C7	03C7
C8	進み・遅れ要素ウェハ	00C8	01C8	02C8	03C8
C9	移動平均ウェハ1	00C9	01C9	02C9	03C9
CA	移動平均ウェハ2	00CA	01CA	02CA	03CA
CB	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
CC	位置形パルス幅出力ウェハ	00CC	01CC	02CC	03CC
CD	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
CE	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
CF	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
D0	サンプルホールドウェハ	00D0	01D0	02D0	03D0
D1	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
D2	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
D3	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
D4	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
D5	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
D6	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
D7	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
D8	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
D9	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
DA	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
DB	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
DC	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
DD	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――

ｳｪﾊｺｰﾄﾞ（下2桁） **	ウェハ名称	ループ1用 00** （ｳｪﾊｺｰﾄﾞ上2桁）	ループ２用 01** （ｳｪﾊｺｰﾄﾞ上2桁）	ループ３用 02** （ｳｪﾊｺｰﾄﾞ上2桁）	ループ4用 03** （ｳｪﾊｺｰﾄﾞ上2桁）
DE	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
DF	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
E0	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
E1	むだ時間ウェハ4	00E1	01E1	02E1	03E1
E2	むだ時間ウェハ5	00E2	01E2	02E2	03E2
E3	むだ時間ウェハ6	00E3	01E3	02E3	03E3
E4	論理演算ウェハ2	00E4	01E4	02E4	03E4
E5	論理演算ウェハ3	00E5	01E5	02E5	03E5
E6	論理演算ウェハ4	00E6	01E6	02E6	03E6
E7	論理演算ウェハ5	00E7	01E7	02E7	03E7
E8	論理演算ウェハ6	00E8	01E8	02E8	03E8
E9	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
EA	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
EB	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
EC	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
ED	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
EE	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
EF	計器図ウェハ1	00EF	01EF	02EF	03EF
F0	計器図ウェハ1	00F0	01F0	02F0	03F0
F1	計器図ウェハ1	00F1	01F1	02F1	03F1
F2	計器図ウェハ1	00F2	01F2	02F2	03F2
F3	計器図ウェハ1	00F3	01F3	02F3	03F3
F4	計器図ウェハ1	00F4	01F4	02F4	03F4
F5	計器図ウェハ1	00F5	01F5	02F5	03F5
F6	計器図ウェハ1	00F6	01F6	02F6	03F6
F7	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
F8	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
F9	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
FA	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
FB	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
FC	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
FD	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
FE	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――
FF	―――――	―――――	―――――	―――――	―――――

★　マニュアルコメント用紙　★

お客様へ

マニュアルに関するご意見，ご要望，その他お気付きの点，または内容の不明確な部分がございましたら，この用紙に具体的にご記入のうえ，担当営業員にお渡しください。

マニュアル№	INP-TN512178d
マニュアル名称	コンパクトコントローラ M 通信仕様書

ご提出日		年　月　日
ご提出者	社名	
	所属	
	氏名	

ページ	行	内容
		意見，要望，内容不明確（まちがい，説明不足，用語不統一，誤字脱字，その他） ……いずれかに○印

出版元記入欄	担当		受付	年　月　日	受付番号	

富士電機システムズ株式会社

本社　〒141-0032　東京都品川区大崎一丁目11番2号（ゲートシティ大崎イーストタワー）
http://www.fesys.co.jp

技術相談窓口（インフォメーションセンター）

http://www.fic-net.jp
TEL　（042）585-2800　　FAX　（042）585-2810
受付時間　AM9：00～12：00　PM1：00～5：00
［月～金曜日（祝日を除く）、FAXでの受信は常時行っています］